

MATCH - 机器人模块

LWR50F-00-01-A

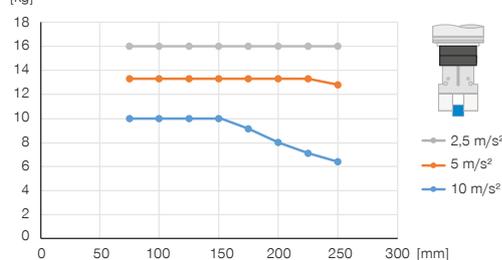
▶ 产品规格



MATCH

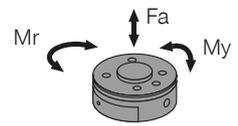
▶ 竖直结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



▶ 力和力矩

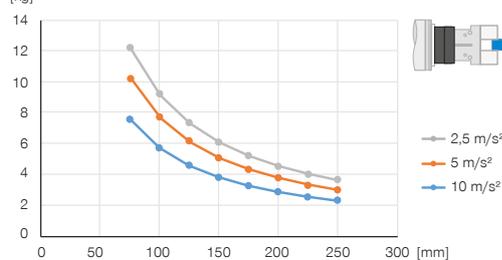
显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



▶ 配件建议

夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

订购编号		▶ 技术数据
适用于机器人类型		ISO TK 50*
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准		是
通讯方式		数字 I/O
IO 逻辑		PNP
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰		TK 50
最大搬运重量 [kg]		25
连接线		连接头, M8, 8针
锁定行程 [mm]		1
电传输		集成
气体传输		集成
拧紧力 [N]		50
释放力 [N]		0
X,Y轴重复定位 [mm]		0.05
Z轴重复定位 [mm]		0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]		1.0
操作温度 [°C]		5 ... +60
使用周期		100000
根据IEC 60529标准安全保护		IP40
重量 [kg]		0.31

*机械连接与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容。通过标准 M8 8 针插座电缆进行电气连接。

