

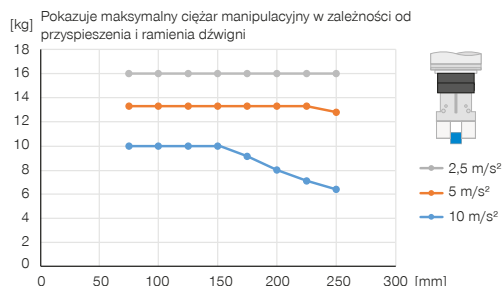
MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-00-04-A

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

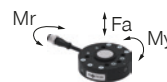


► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



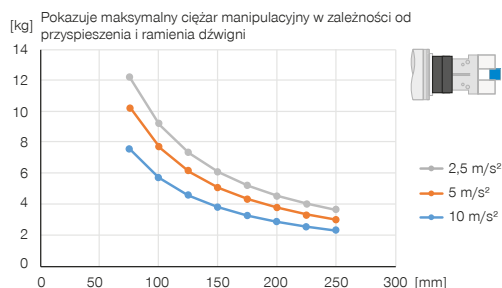
► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytniki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytniki



PRZYLĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



SCM-C-00-00-A
Smart Communication Module



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-00-04-A
Pasuje do typ robota	ISO TK 50*
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 5-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.28

*Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Podłączenie elektryczne poprzez standardowe gniazdo IO-Link M12-5.

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)

