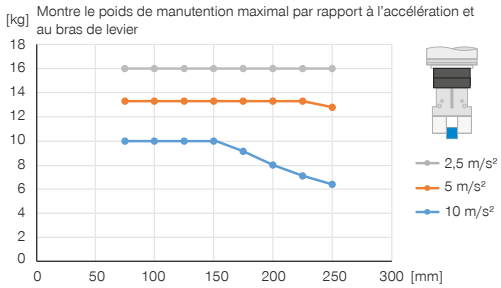
MATCH - MODULE ROBOT
LWR50F-00-05-A

▶ SPÉCIFICATIONS PRODUIT

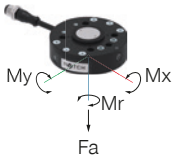
MATCH

▶ Structure verticale avec force de maintien centrée



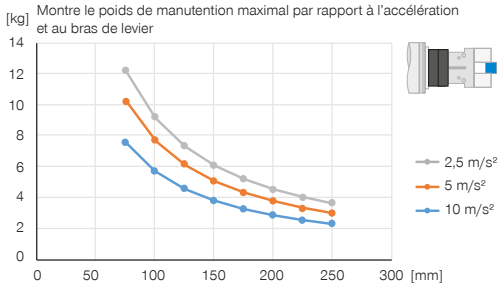
▶ Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

▶ Structure horizontale avec force de maintien centrée



▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS

COMPOSANTS DES PINCES

LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces

LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces

LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces

LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces

RACCORDS / AUTRES

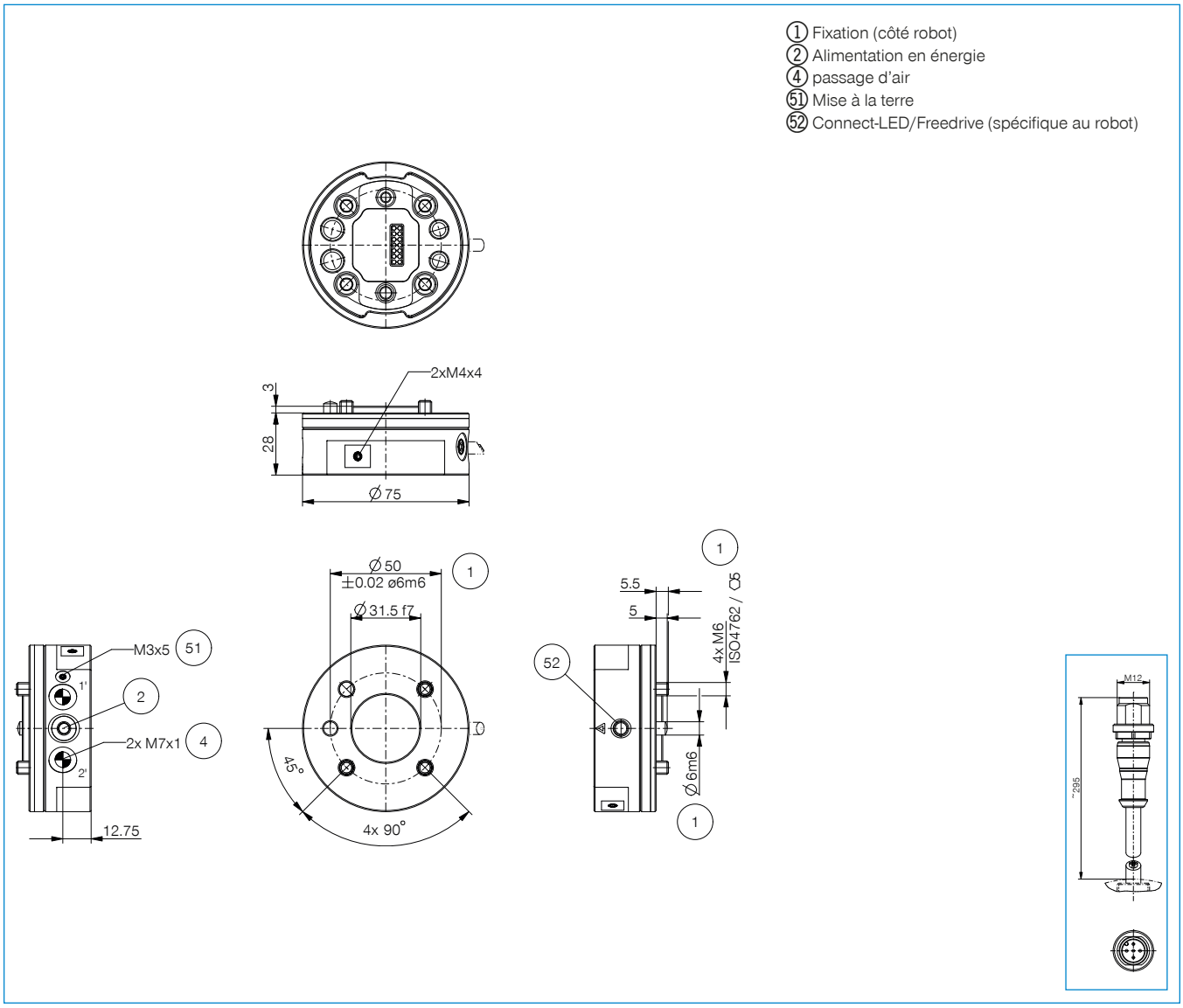
CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12

KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12

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

WVM7
Raccord orientable

ZUB123084
Soulagement de la tension

	► Caractéristiques techniques
N° de commande	**LWR50F-00-05-A**
Pour type de robot	ISO TK 50*
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Affichage de l'état	Oui
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 5 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
Homologations	CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.33

*Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.