

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-01-02-A

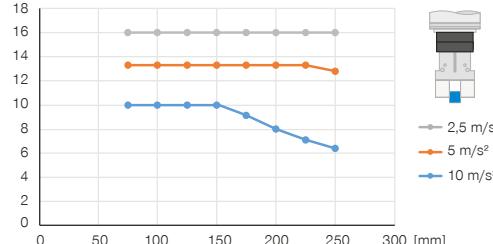
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

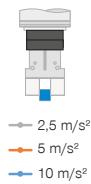
► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



► Forces et couples

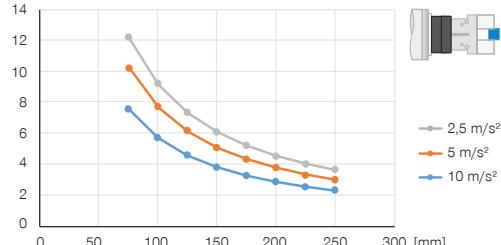
Affichage des forces et couples statiques



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



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande	
Pour type de robot	
Commande	Universal Robots e-Series
Logique IO	Digital I/O
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	NPN
Poids de manutention max. [kg]	TK 50
Câble de raccordement	25
Course de verrouillage [mm]	Prise, M8, 8 pôles
Transfert électrique de l'énergie	1
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée
Force de serrage [N]	intégrée
Force de desserrage [N]	50
Précision de répétition en X, Y [mm]	0
Précision de répétition en Z [mm]	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	0.05
Température de service [°C]	1.0
Durée de vie en cycles	5 ... +60
Protection de IEC 60529	100000
Poids [kg]	IP40
	0.29

► Caractéristiques techniques

LWR50F-01-02-A

- ① Fixation (côté robot)
- ② Alimentation en énergie
- ④ passage d'air
- ⑤1 Mise à la terre
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (spécifique au robot)

