

MATCH - MÓDULO ROBOT

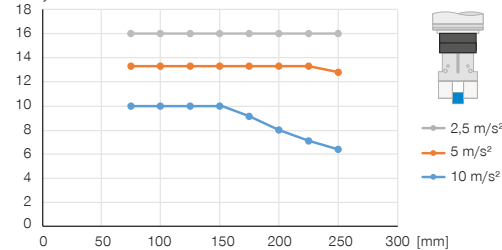
LWR50F-01-03-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



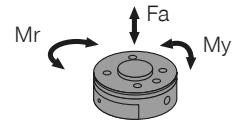
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

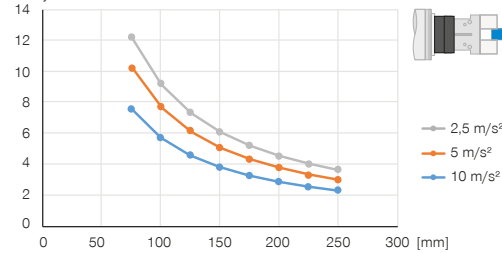
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS

COMPONENTES DE AGARRE

	LWR50L-02-00001-A MATCH - Pinzas
	LWR50L-03-00001-A MATCH - Pinzas
	LWR50L-22-00001-A MATCH - Pinzas
	LWR50L-23-00002-A MATCH - Pinzas

CONEXIONES/OTROS

	WVM7 Racores angulares
	ZUB123084 Alivio de la tensión

Referencia	► Datos técnicos
	LWR50F-01-03-A
Apropiado para tipo robot	Universal Robots e-Series
Configuración de la interfaz	Ethernet RJ45
Accionamiento	RS485
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Visualización del estado	Sí
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.43

