

# MATCH - MODULE ROBOT

## LWR50F-01-03-A

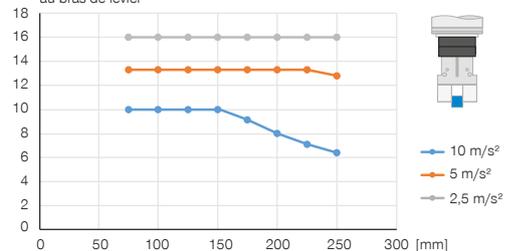
### ► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



**MATCH**

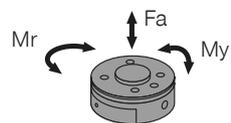
#### ► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



#### ► Forces et couples

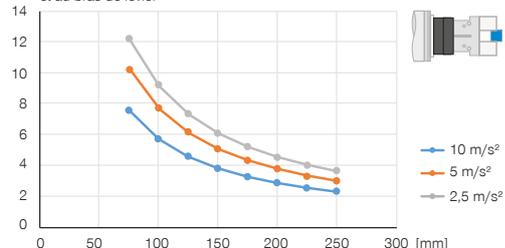
Affichage des forces et couples statiques



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-02-00001-A**  
Match - Pincés



**LWR50L-03-00001-A**  
Match - Pincés



**LWR50L-22-00001-A**  
Match - Pincés



**LWR50L-23-00002-A**  
Match - Pincés



#### RACCORDS / AUTRES



**WVM7**  
Raccord orientable



**ZUB123084**  
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
<b>N° de commande</b>	<b>LWR50F-01-03-A</b>
Pour type de robot	Universal Robots e-Series
Interface de configuration	Ethernet RJ45
Commande	RS485
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, M8, 8 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
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.43

