

MATCH - MODULO ROBOT

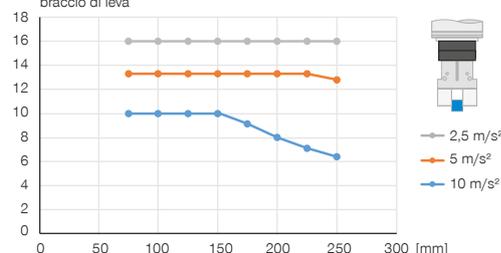
LWR50F-01-03-A

► SPECIFICHE PRODOTTO



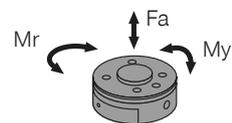
► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



► Forze e momenti

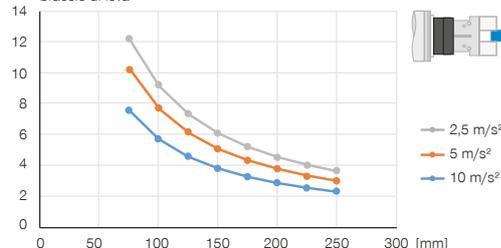
Mostra le forze e i momenti statici



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

► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



► ACCESSORI CONSIGLIATI



COMPONENTI DI PRESA



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinze



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinze



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinze



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinze



COLLEGAMENTI/ALTRO



WVM7
Raccordo filettato angolare



ZUB123084
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
Numero d'ordine	LWR50F-01-03-A
Adatto per tipo di robot	Universal Robots e-Series
Interfaccia di configurazione	Ethernet RJ45
Comando	RS485
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Visualizzazione dello stato	Sì
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.43

