

MATCH - ROBOTERMODUL

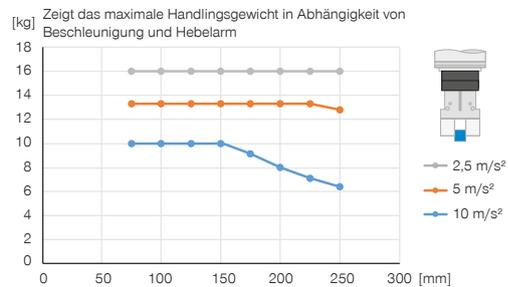
LWR50F-04-01-A

PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



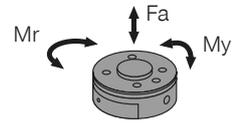
MATCH

Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



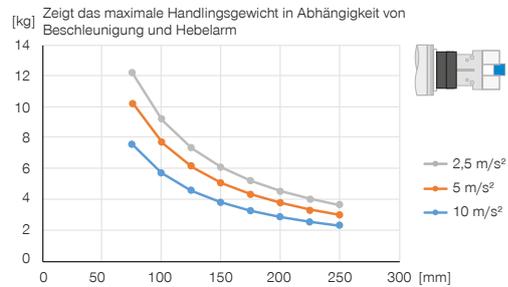
Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



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

Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



ZUBEHÖREMPFEHLUNG



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



WVM7
Winkel-Schwenk-Verschraubung



ZUB123084
Zugentlastung

Bestell-Nr.		► Technische Daten
LWR50F-04-01-A		
Passend für Robotertyp	Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series*	
Ansteuerung	Digital I/O	
IO-Logik	NPN	
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50	
Handlingsgewicht max. [kg]	25	
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig	
Verriegelungshub [mm]	1	
Energieübertragung elektrisch	integriert	
Energieübertragung pneumatisch	integriert	
Anzugskraft [N]	50	
Lösekraft [N]	0	
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05	
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05	
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0	
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60	
Lebensdauer in Zyklen	100.000	
Schutzart nach IEC 60529	IP40	
Gewicht [kg]	0,62	

*Passen für alle Techman / OMRON TM-Series ab Hardware Revision 3.0

