

MATCH - MÓDULO ROBOT

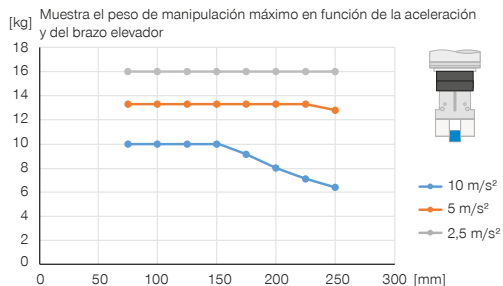
LWR50F-06-01-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



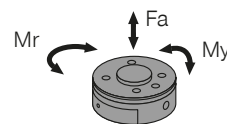
MATCH

► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



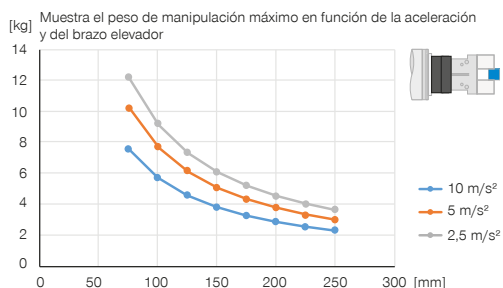
► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A
Match - Pinzas



LWR50L-23-00006-A
Match - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia		Datos técnicos
LWR50F-06-01-A		
Apropiado para tipo robot	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot	
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí	
Accionamiento	E/S digital	
Lógica de E/S	NPN	
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50	
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]	0.29	

