

# MATCH - MODULE ROBOT

## LWR50F-06-01-A

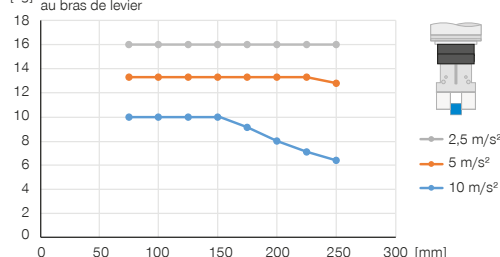
### SPÉCIFICATIONS PRODUIT



**MATCH**

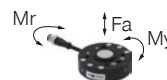
#### Structure verticale avec force de maintien centrée

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



#### Forces et couples

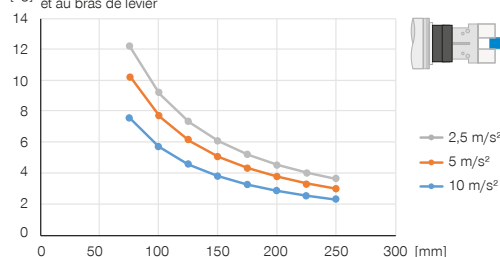
Affichage des forces et couples statiques



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

#### Structure horizontale avec force de maintien centrée

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



### ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



#### COMPOSANTS DES PINCES



**LWR50L-03-00002-A**  
MATCH - Pincers



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pincers



#### RACCORDS / AUTRES



**WVM7**  
Raccord orientable



**ZUB123084**  
Soulagement de la tension

	▶ Caractéristiques techniques
N° de commande	LWR50F-06-01-A
Pour type de robot	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Commande	Digital I/O
Logique IO	NPN
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
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]	0.29

