

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-06-01-A

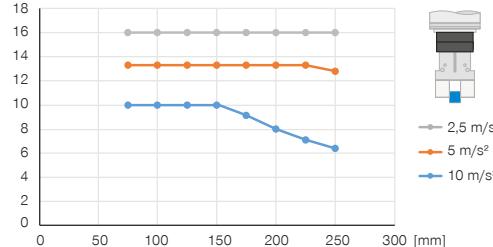
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

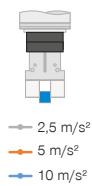
► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



► Forces et couples

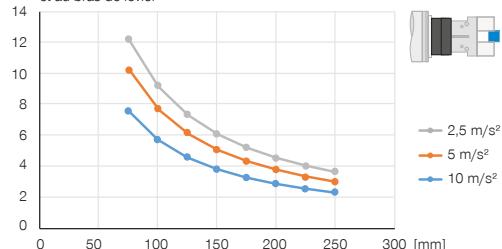
Affichage des forces et couples statiques



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-03-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande
Pour type de robot
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066
Commande
Logique IO
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1
Poids de manutention max. [kg]
Câble de raccordement
Course de verrouillage [mm]
Transfert électrique de l'énergie
Transfert pneumatique de l'énergie
Force de serrage [N]
Force de desserrage [N]
Précision de répétition en X, Y [mm]
Précision de répétition en Z [mm]
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]
Température de service [°C]
Durée de vie en cycles
Protection de IEC 60529
Poids [kg]

► Caractéristiques techniques

LWR50F-06-01-A

JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot

- ① Fixation (côté robot)
- ② Alimentation en énergie
- ④ passage d'air
- ⑤1 Mise à la terre
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (spécifique au robot)

