

MATCH - MODULO ROBOT

LWR50F-06-01-A

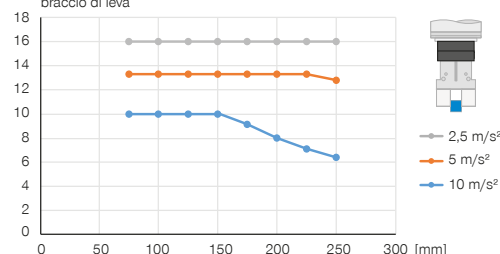
► SPECIFICHE PRODOTTO



MATCH

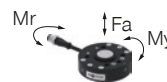
► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

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



► Forze e momenti

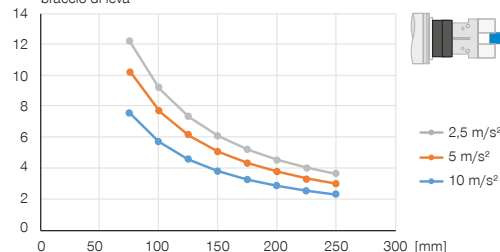
Mostra le forze e i momenti statici



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-03-00002-A
MATCH - Pinze



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinze



COLLEGAMENTI/ALTRO



WVM7
Raccordo filettato angolare



ZUB123084
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	LWR50F-06-01-A
Adatto per tipo di robot	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Sì
Comando	I/O digitale
Logica IO	NPN
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
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]	0.29

- ① Fissaggio (lato robot)
- ② Alimentazione di energia
- ④ passaggio aria
- ⑤1 messa a terra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specifico per i robot)

