

# MATCH - 机器人模块

## LWR50F-07-01-A

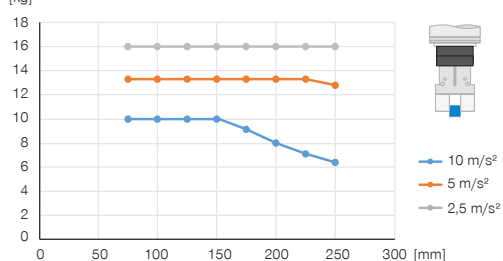
### ▶ 产品规格



MATCH

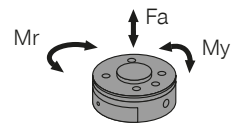
#### ▶ 竖直结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



#### ▶ 力和力矩

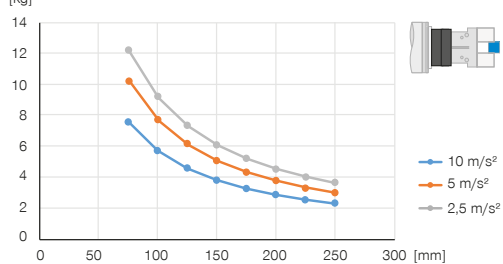
显示静态力和力矩



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

#### ▶ 水平结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



### ▶ 配件建议



#### 夹爪组件



LWR50L-03-00002-A  
Match - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A  
Match - 机械抓手



#### 接口 / 其他



WVM7  
角度接头-快接式



ZUB123084  
应力消除

订购编号	▶ 技术数据
适用于机器人类型	HANWHA HCR-3/-5/-12*
通讯方式	数字 I/O
IO 逻辑	NPN
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 50
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	母头, M8, 8针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.28

\*适用于所有HCR-3, HCR-5和HCR-12的硬件修订版Q1/2020

