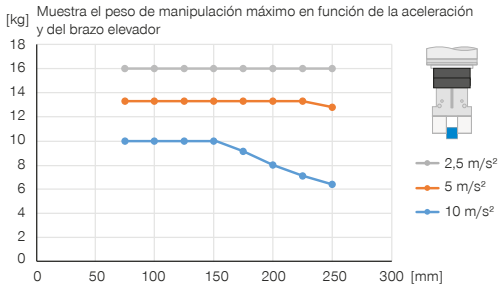
MATCH - MÓDULO ROBOT
LWR50F-09-03-A

▶ ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

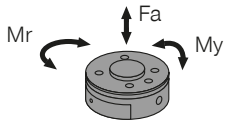
MATCH

▶ Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



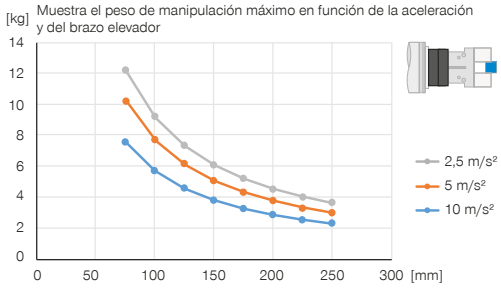
▶ Fuerzas y momentos

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-02-00001-A
MATCH - Pinzas

LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinzas

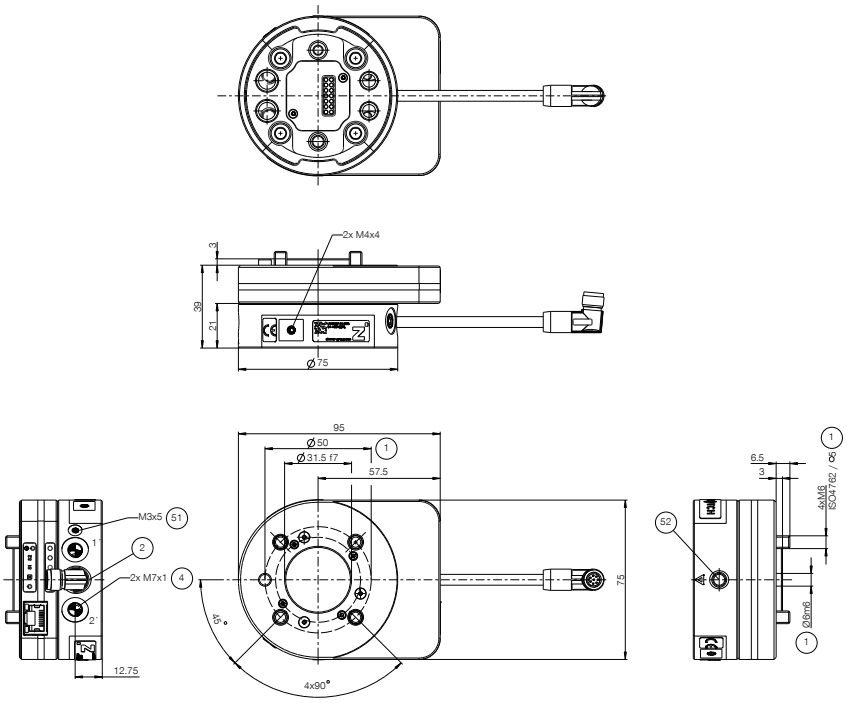
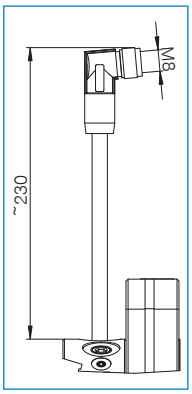
LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinzas

LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinzas

CONEXIONES/OTROS

WVM7
Racores angulares

ZUB123084
Alivio de la tensión

	► Datos técnicos
Referencia	**LWR50F-09-03-A**
Apropiado para tipo robot	FANUC CRX
Configuración de la interfaz	Ethernet RJ45
Accionamiento	RS485
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Visualización del estado	Sí
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentacíon 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]	0.43

① Sujeción (lado robot)
② Abastecimiento de energía
④ paso de aire
⑤1 puesta a tierra
⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)