

# MATCH - MODULO ROBOT

## LWR50F-09-03-A

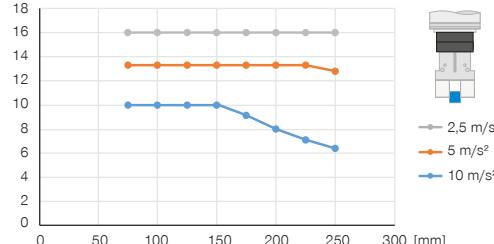
### ► SPECIFICHE PRODOTTO



**MATCH**

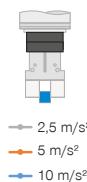
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

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



#### ► Forze e momenti

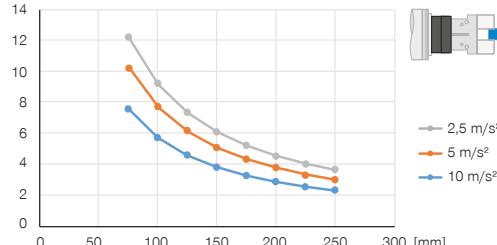
Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

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



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



LWR50L-02-00001-A  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



WVM7  
Raccordo filettato angolare



LWR50L-03-00001-A  
MATCH - Pinze



ZUB123084  
Rilievo della tensione



LWR50L-22-00001-A  
MATCH - Pinze



LWR50L-23-00002-A  
MATCH - Pinze

Numero d'ordine	Dati tecnici
Adatto per tipo di robot	LWR50F-09-03-A
Interfaccia di configurazione	FANUC CRX
Comando	Ethernet RJ45
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	RS485
Visualizzazione dello stato	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	Sì
Cavo di collegamento	25
Corsa di serraggio [mm]	Spina, M8, a 8 poli
Alimentazione elettrica	1
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	integrato
Forza di distacco [N]	50
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	0.05
Temperatura di esercizio [°C]	1.0
Vita di servizio in cicli	5 ... +60
Grado di protezione secondo IEC 60529	100000
Peso [kg]	IP40
	0.43

- ① Fissaggio (lato robot)
- ② Alimentazione di energia
- ④ passaggio aria
- ⑤ messa a terra
- ⑥ Connect-LED/Freddieve (specifico per i robot)

