

# MATCH - MODULO ROBOT

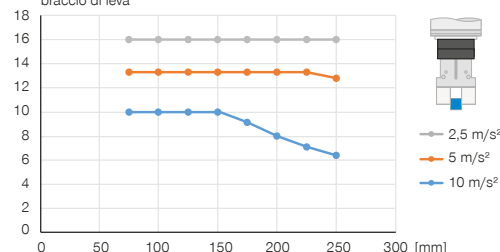
## LWR50F-09-03-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



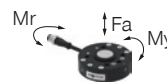
#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

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



#### ► Forze e momenti

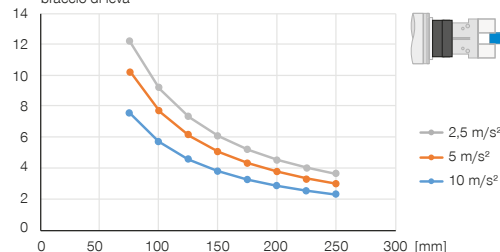
Mostra le forze e i momenti statici



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-02-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - Pinze



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - Pinze



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**WVM7**  
Raccordo filettato angolare



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	Dati tecnici
	<b>LWR50F-09-03-A</b>
Adatto per tipo di robot	FANUC CRX
Interfaccia di configurazione	Ethernet RJ45
Comando	RS485
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Visualizzazione dello stato	Sì
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]	0.43

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

