

MATCH - ROBOTERMODUL

LWR50F-10-01-A

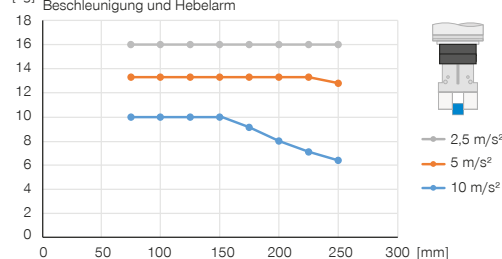
PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



MATCH

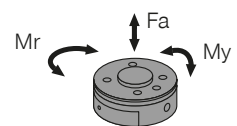
Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



Kräfte und Momente

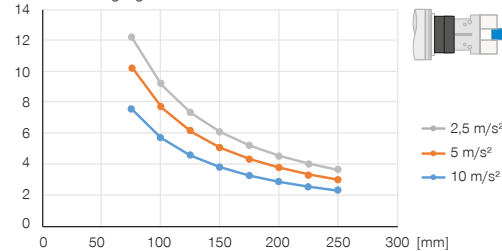
Zeigt statische Kräfte und Momente



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

Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



ZUBEHÖREMPFEHLUNG



GREIFKOMPONENTEN



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Greifer



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



WVM7
Winkel-Schwenk-Verschraubung



ZUB123084
Zugentlastung

Bestell-Nr.	► Technische Daten
	LWR50F-10-01-A
Passend für Robotertyp	DOOSAN M- / H- / A-Serie
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M8, 8-polig
Verriegelungshub [mm]	1
Energieübertragung elektrisch	integriert
Energieübertragung pneumatisch	integriert
Anzugskraft [N]	50
Lösekraft [N]	0
Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm]	0,05
Wiederholgenauigkeit in Z [mm]	0,05
Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm]	1,0
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Lebensdauer in Zyklen	100.000
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,32

- ① Befestigung (roboterseitig)
- ② Energieversorgung
- ④ Luftdurchführung
- ⑤1 Erdung
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (roboterspezifisch)

