

MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-13-04-A

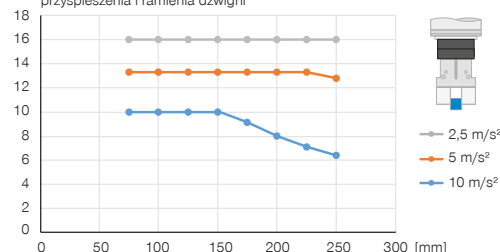
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

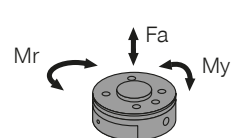
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

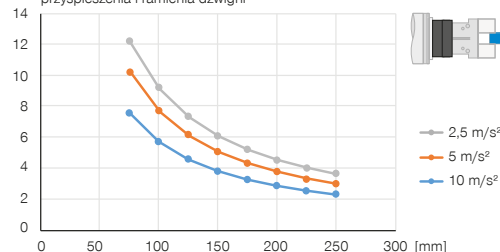
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Chwytyki



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



CSTE01483
Przewód przyłączeniowy prosty 5 m – gniazdo M12



KAG500IL
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



SCM-C-05-00-A
Smart Communication Module



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychylne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-13-04-A
Pasuje do typ robota	ABB CRB 15000 GoFa
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 3-biegunowe
Przewód przyłączeniowy 2	Wtyk, M8, 4-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.3

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)

