

MATCH - MODULO ROBOT

LWR50F-15-04-A

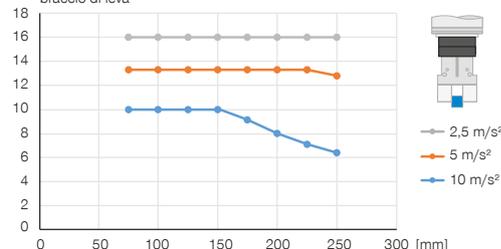
► SPECIFICHE PRODOTTO



MATCH

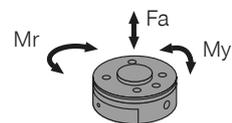
► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

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



► Forze e momenti

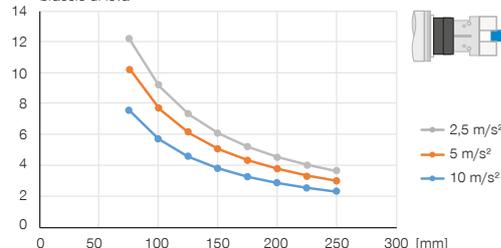
Mostra le forze e i momenti statici



| | |
|---------|-----|
| 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



CSTE01483
Linea di collegamento diretta 5 m - boccola M12



KAG500IL
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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



WVM7
Raccordo filettato angolare



ZUB123084
Rilievo della tensione

| Numero d'ordine | Dati tecnici |
|--|-----------------------|
| | LWR50F-15-04-A |
| Adatto per tipo di robot | ABB IRB1100 |
| Comando | IO-Link |
| Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1 | TK 31,5 |
| Peso maneggiabile max. [kg] | 25 |
| Cavo di collegamento | Spina, M12, a 12 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] | 0.4 |

