

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-15-05-A

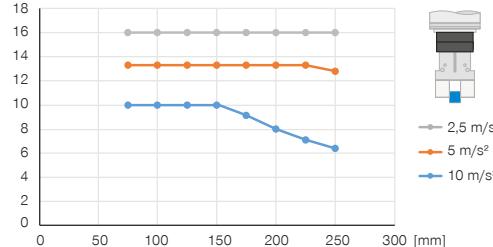
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

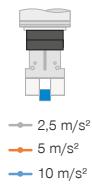
► Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



► Forces et couples

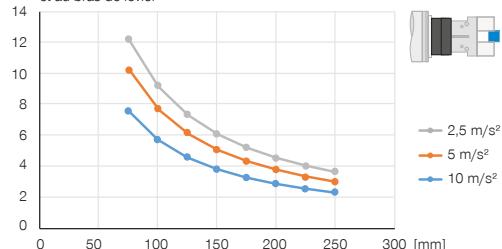
Affichage des forces et couples statiques



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

► Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



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



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



WVM7
Raccord orientable



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



ZUB123084
Soulagement de la tension

| Caractéristiques techniques | |
|---|----------------------|
| N° de commande | LWR50F-15-05-A |
| Pour type de robot | ABB IRB1100 |
| Commande | IO-Link |
| Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1 | TK 31,5 |
| Poids de manutention max. [kg] | 25 |
| Câble de raccordement | Prise, M12, 12 pôles |
| Course de verrouillage [mm] | 1 |
| Transfert électrique de l'énergie | intégrée |
| Transfert pneumatique de l'énergie | intégrée |
| Force de serrage [N] | 50 |
| Force de desserrage [N] | 0 |
| Précision de répétition en X, Y [mm] | 0.05 |
| Précision de répétition en Z [mm] | 0.05 |
| Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm] | 1.0 |
| Température de service [°C] | 5 ... +60 |
| Durée de vie en cycles | 100000 |
| Protection de IEC 60529 | IP40 |
| Poids [kg] | 0.45 |

