

# MATCH - MODULE ROBOT

## LWR50F-16-01-A

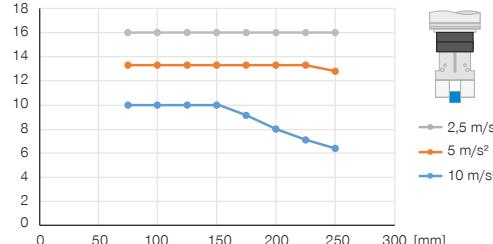
### ► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



**MATCH**

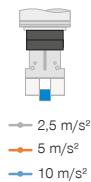
#### ► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



#### ► Forces et couples

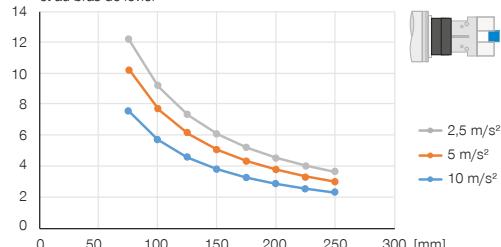
Affichage des forces et couples statiques



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-03-00003-A  
MATCH - Pinces



#### RACCORDS / AUTRES



WVM7  
Raccord orientable



ZUB123084  
Soulagement de la tension

N° de commande		► Caractéristiques techniques
Pour type de robot		fruitcore HORST
Commande		Digital I/O
Logique IO		PNP
Poids de manutention max. [kg]	25	
Câble de raccordement	Prise, M8, 4 pôles	
Câble de raccordement 2	Prise, M8, 4 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]	0.41	

