

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-20-05-A

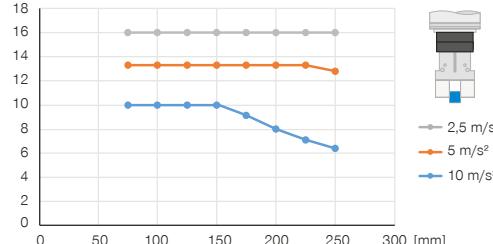
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

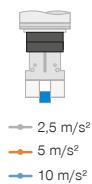
► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



► Forces et couples

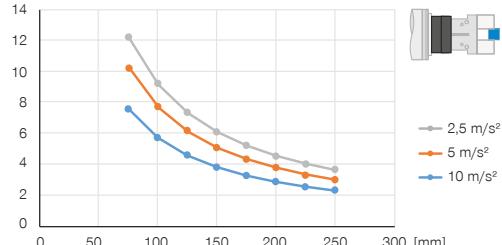
Affichage des forces et couples statiques



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



WVM7
Raccord orientable



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



ZUB123084
Soulagement de la tension



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces

N° de commande		► Caractéristiques techniques
Pour type de robot		KUKA LBR iiy Series
Commande		IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1		TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25	
Câble de raccordement		Connecteur KukaLBR iiy
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]	0.34	

- ① Fixation (côté robot)
- ② Alimentation en énergie
- ④ passage d'air
- ⑤ Mise à la terre
- ⑥ Connect-LED/Freedrive (spécifique au robot)

