

# MATCH - MODUŁ ROBOTA

## LWR50F-20-05-A

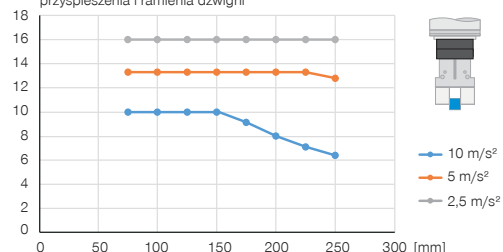
### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



**MATCH**

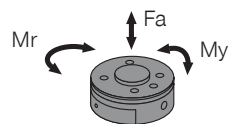
#### ► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



#### ► Siły i momenty

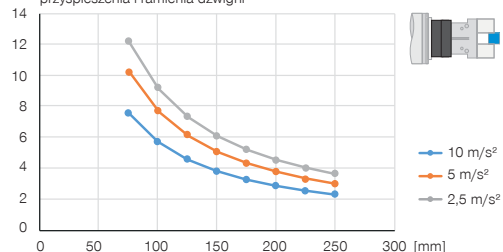
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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 - Chwytniki



**LWR50L-03-00001-A**  
Match - Chwytniki



**LWR50L-22-00001-A**  
Match - Chwytniki



**LWR50L-23-00002-A**  
Match - Chwytniki



#### PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



**WVM7**  
Złącze skręcane kątowo-wychylne



**ZUB123084**  
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	<b>LWR50F-20-05-A</b>
Pasuje do typ robota	KUKA LBR iiwy Series
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyczka KukaLBR iiwy
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	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]	0.34

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

