

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-22-01-A

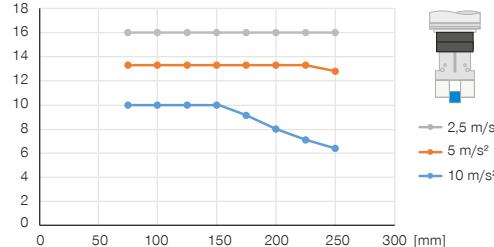
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

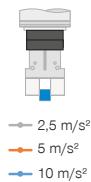
► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



► Forces et couples

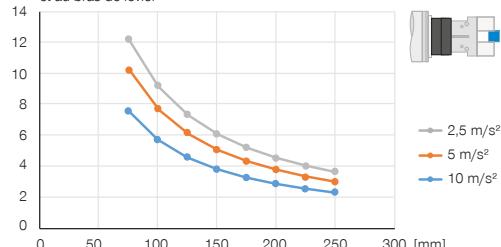
Affichage des forces et couples statiques



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-03-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces

N° de commande	▶ Caractéristiques techniques
Pour type de robot	ABB CRB 1100 SWIFTI
Commande	Digital I/O
Logique IO	PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40
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]	0.41

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

