

MATCH - MODULE ROBOT

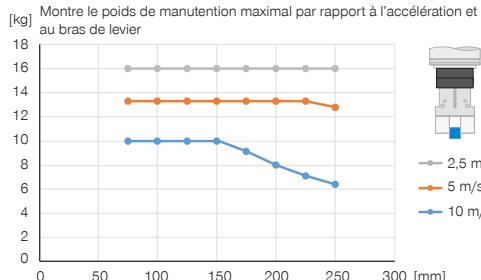
LWR50F-23-01-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



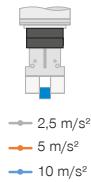
MATCH

► Structure verticale avec force de maintien centrée



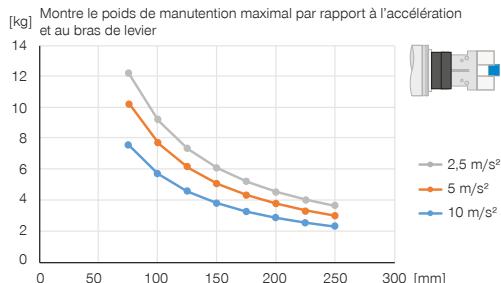
► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Structure horizontale avec force de maintien centrée



► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-03-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



LWR50L-03-00003-A
MATCH - Pinces



ZUB123084
Soulagement de la tension



LWR50L-23-00005-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00006-A
MATCH - Pinces

N° de commande		► Caractéristiques techniques
Pour type de robot		NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot
Commande		Digital I/O
Logique IO		PNP
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1		TK 50
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]	0.27	

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

