

MATCH - 机器人模块

LWR50F-23-01-A

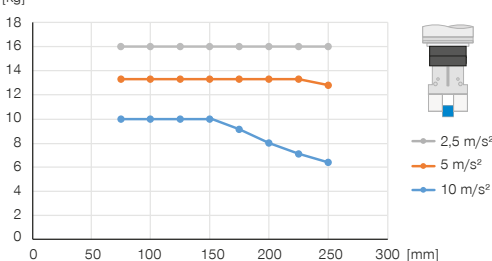
产品规格



MATCH

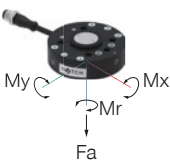
竖直结构,保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



力和力矩

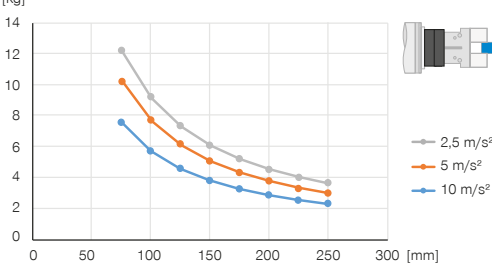
显示静态力和力矩



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

水平结构,保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



配件建议



夹爪组件



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00005-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 机械抓手



接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

订购编号	► 技术数据
适用于机器人类型	LWR50F-23-01-A
通讯方式	NEURA LARA / Kawasaki CL / Delta D-Bot / Comau MyCo
IO 逻辑	数字 I/O
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	PNP
最大搬运重量 [kg]	TK 50
连接线	25
锁定行程 [mm]	连接头, M12, 12针
电传输	1
气体传输	集成
拧紧力 [N]	集成
释放力 [N]	50
X,Y轴重复定位 [mm]	0
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	0.05
操作温度 [°C]	1.0
使用周期	5 ... +60
认证	100000
根据IEC 60529标准安全保护	CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS
重量 [kg]	IP40
	0.27

- ① 固定位置(机械手侧)
- ② 能源供应
- ④ 空气接口
- ⑤ 接地
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)

