

MATCH - 로봇 모듈

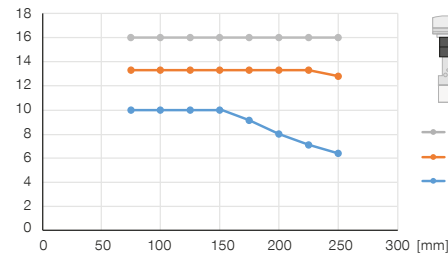
LWR50F-24-01-A

▶ 제품 규격



▶ 중앙 유지력이 있는 수직 구조

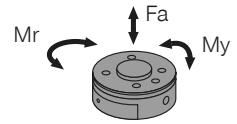
[kg] 가속 및 레버 암에 따라 최대 핸들링 무게 표시



2,5 m/s²
5 m/s²
10 m/s²

▶ 힘 및 모멘트

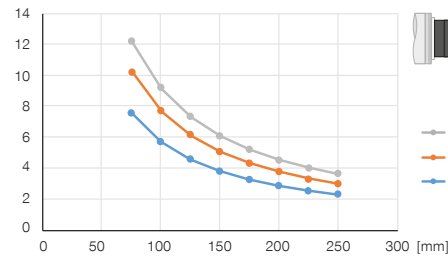
정적 힘 및 모멘트 보임



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

▶ 중앙 유지력이 있는 수평 구조

[kg] 가속 및 레버 암에 따라 최대 핸들링 무게 표시



2,5 m/s²
5 m/s²
10 m/s²

▶ 부품 권장



그리퍼 부품



LWR50L-03-00002-A
MATCH - 그리퍼



LWR50L-03-00003-A
MATCH - 그리퍼



LWR50L-23-00005-A
MATCH - 그리퍼



LWR50L-23-00006-A
MATCH - 그리퍼



연결/기타



WVM7
각선화-나사 체결부



ZUB123084
스트레인 릴리프

주문번호	기술 데이터
로봇 유형에 적합	NEURA MAiRA / Omron iCR
제어	디지털 I/O
IO 로직	PNP
EN ISO 9409-1 기준 연결 플랜지	TK 50
최대 취급 중량 [kg]	25
연결 케이블	소켓, M8, 8극
잠금 스트로크 [mm]	1
전기 에너지 전달	통합
공압 에너지 전달	통합
조임력 [N]	50
해제력 [N]	0
X, Y 반복정밀도 [mm]	0.05
Z 반복정밀도 [mm]	0.05
최대로 X, Y에서 커플링시 축오프셋 [mm]	1.0
작동 온도 [°C]	5 ... +60
주기의 수명	100,000
IEC 60529 준거 보호방식	IP40
무게 [kg]	0.29

- ① 고정 (로봇 측)
- ② 에너지 공급
- ④ 공기 관통부
- ⑤1 접지
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (roboterspezifisch)

