

# MATCH - MODULE ROBOT

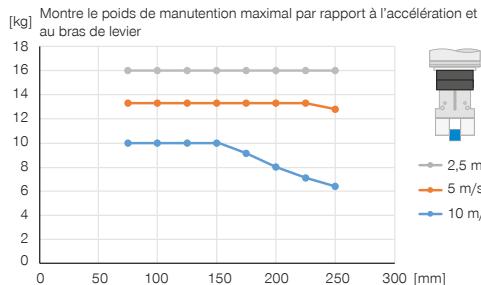
## LWR50F-25-01-A

### ► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



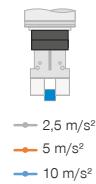
**MATCH**

#### ► Structure verticale avec force de maintien centrée



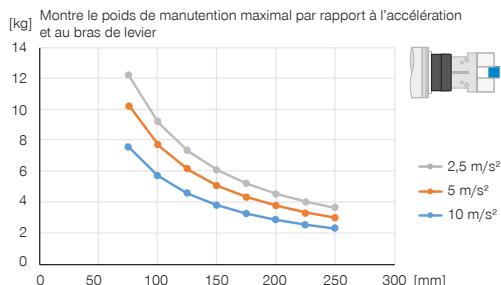
#### ► Forces et couples

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-03-00003-A  
MATCH - Pinces



#### RACCORDS / AUTRES



WVM7  
Raccord orientable



LWR50L-23-00006-A  
MATCH - Pinces



ZUB123084  
Soulagement de la tension

N° de commande	Caractéristiques techniques
Pour type de robot	DENSO COBOTTA PRO
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	Fiche, M8, 8 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]	0.29

#### ► Caractéristiques techniques

##### LWR50F-25-01-A

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

