

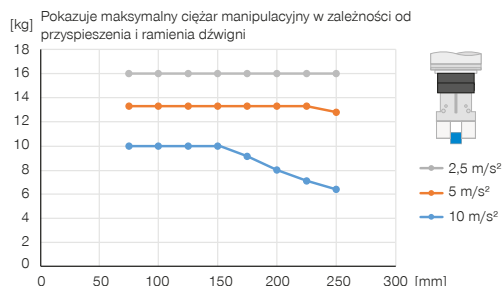
# MATCH - MODUŁ ROBOTA

## LWR50F-26-01-A

### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

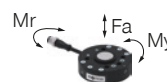


#### ► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



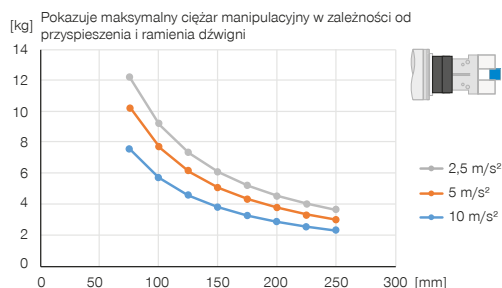
#### ► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

#### ► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



### ► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



#### ELEMENTY CHWYTAJĄCE



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Chwytały



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Chwytały



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Chwytały



#### PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



**WVM7**  
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



**ZUB123084**  
Odciążenie od naprężeń

|                                                 | ▶ Dane techniczne       |
|-------------------------------------------------|-------------------------|
| Nr katalogowy                                   | LWR50F-29-01-A          |
| Pasuje do typ robota                            | Neuromeka Indy          |
| Sterowanie                                      | Wersją I/O              |
| Logika IO                                       | PNP                     |
| Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1             | TK 50                   |
| Masa manipulacyjna maks. [kg]                   | 25                      |
| Przewód przyłączeniowy                          | Wtyk, M12, 12-biegunowe |
| Wyprowadzenie kabla                             | wewnętrzne              |
| Skok blokujący [mm]                             | 1                       |
| Przeniesienie energii elektryczne               | zintegrowane            |
| Przeniesienie energii pneumatyczne              | zintegrowane            |
| Siła dokręcania [N]                             | 50                      |
| Siła rozdzielająca [N]                          | 0                       |
| Dokładność powtarzania w X, Y [mm]              | 0.05                    |
| Dokładność powtarzania w Z [mm]                 | 0.05                    |
| Przenoszenie osi przyłączeniu maks. w X, Y [mm] | 1.0                     |
| Temperatura robocza [°C]                        | 5 ... +60               |
| Żywotność w cyklach                             | 100000                  |
| Typ ochrony wg IEC 60529                        | IP40                    |
| Masa [kg]                                       | 0.29                    |

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)

