

# MATCH - MODULE ROBOT

## LWR50F-31-01-A

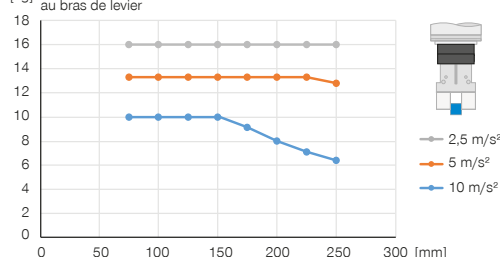
### SPÉCIFICATIONS PRODUIT



**MATCH**

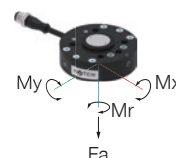
#### Structure verticale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



#### Forces et couples

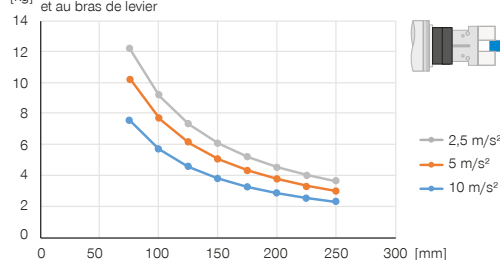
Affichage des forces et couples statiques



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

#### Structure horizontale avec force de maintien centrée

Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



### ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



#### COMPOSANTS DES PINCES



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinces



**LWR50L-26-00001-A**  
MATCH - Pinces



**LWR50L-26-00002-A**  
MATCH - Pinces



**LWR50L-26-00003-A**  
MATCH - Pinces



**LWR50L-27-00001-A**  
MATCH - Pinces



#### RACCORDS / AUTRES



**WVM7**  
Raccord orientable



**ZUB123084**  
Soulagement de la tension

| N° de commande                                | ► Caractéristiques techniques   |
|-----------------------------------------------|---------------------------------|
|                                               | <b>LWR50F-31-01-A</b>           |
| Pour type de robot                            | Estun S-Series                  |
| 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                          |
| Homologations                                 | CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS |
| Protection de IEC 60529                       | IP40                            |
| Poids [kg]                                    | 0.29                            |

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

