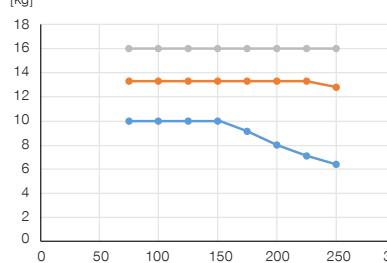


▶ 产品规格



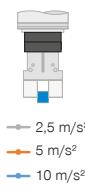
▶ 坚直结构, 保持力定心

[kg] 图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



▶ 力和力矩

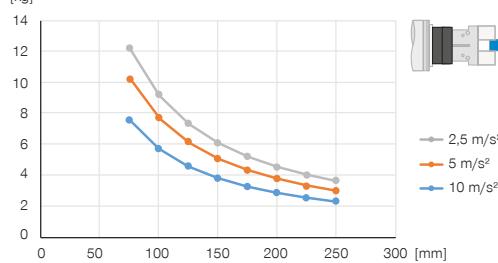
显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构, 保持力定心

[kg] 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-02-00001-A
MATCH - 机械抓手



夹爪组件



LWR50L-23-00002-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-03-00001-A
MATCH - 机械抓手



LWR50L-22-00001-A
MATCH - 机械抓手



接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

▶ 技术数据	
LWR50F-31-03-A	
定购编号	
适用于机器人类型	Universal Robots e-Series
通讯方式	RS485
IO 逻辑	TK 50
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	25
最大搬运重量 [kg]	连接头, M8, 8针
连接线	1
锁定行程 [mm]	集成
电传输	集成
气体传输	50
拧紧力 [N]	0
释放力 [N]	0.05
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
认证	LABS / REACH / RoHS
根据IEC 60529标准安全保护	
重量 [kg]	0.43

- ① 固定位置(机械手侧)
- ② 能源供应
- ④ 空气接口
- ⑤ 接地
- ⑫ Connect-LED/Freedrive(机器人专用)

