

MATCH - MODULO ROBOT

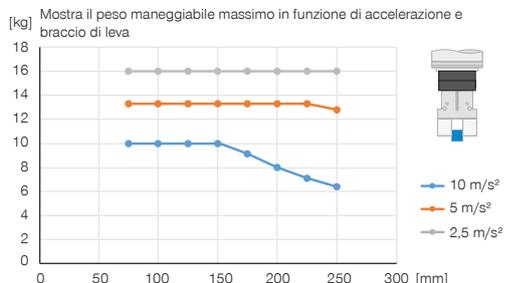
LWR50F-00-01-A

► SPECIFICHE PRODOTTO



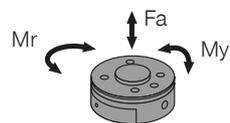
MATCH

► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata



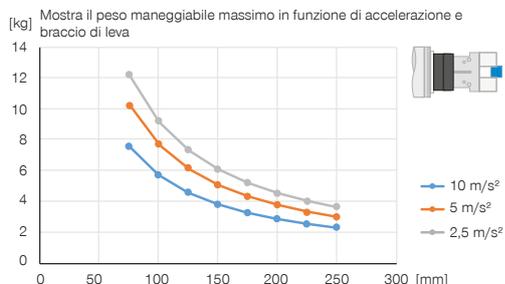
► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata



► ACCESSORI CONSIGLIATI



COMPONENTI DI PRESA



LWR50L-03-00002-A
Match - Pinces



LWR50L-23-00006-A
Match - Pinces



COLLEGAMENTI/ALTRO



WVM7
Raccordi filettati angolari



ZUB123084
Rilievo della tensione

Numero d'ordine		► Dati tecnici
LWR50F-00-01-A		
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50*	
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Sì	
Comando	I/O digitale	
Logica IO	PNP	
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50	
Peso di movimentazione max. [kg]	25	
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 poli	
Corsa di serraggio [mm]	1	
Alimentazione elettrica	integrato	
Alimentazione pneumatica	integrato	
Forza di serraggio [N]	50	
Forza di distacco [N]	0	
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05	
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05	
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0	
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60	
Vita di servizio in cicli	100000	
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40	
Peso [kg]	0.31	

* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite cavo standard M8 a 8 poli.

