

# MATCH - MODUŁ ROBOTA

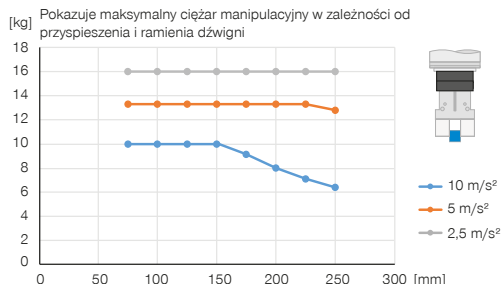
## LWR50F-00-04-A

### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



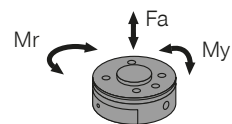
**MATCH**

#### ► Konstrukcja pionowa z wycelowaną siłą utrzymującą



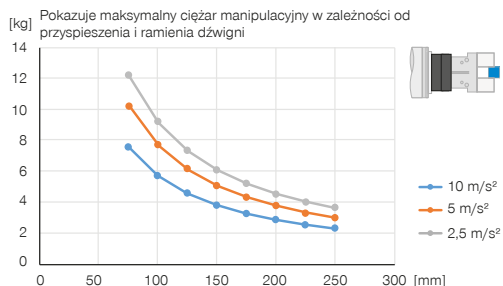
#### ► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

#### ► Konstrukcja pozioma z wycelowaną siłą utrzymującą



### ► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



#### ELEMENTY CHWYTAJĄCE



**LWR50L-02-00001-A**  
Match - Chwytniki



**LWR50L-03-00001-A**  
Match - Chwytniki



**LWR50L-22-00001-A**  
Match - Chwytniki



**LWR50L-23-00002-A**  
Match - Chwytniki



#### PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



**CSTE01483**  
Kabel przyłączeniowy prosty 5 m - gniazdo M12



**KAG500IL**  
Złącze wtykowe proste 5 m – wtyk, gniazdo M12



**SCM-C-00-00-A**  
Smart Communication Module



**WVM7**  
Złącze skręcane kątowo-wychylnie



**ZUB123084**  
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	<b>LWR50F-00-04-A</b>
Pasuje do typ robota	ISO TK 50*
Sterowanie	IO-Link
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 5-biegunowe
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 przy łączeniu maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.28

\*Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Podłączenie elektryczne poprzez standardowe gniazdo IO-Link M12-5.

