

# MATCH - MODULO ROBOT

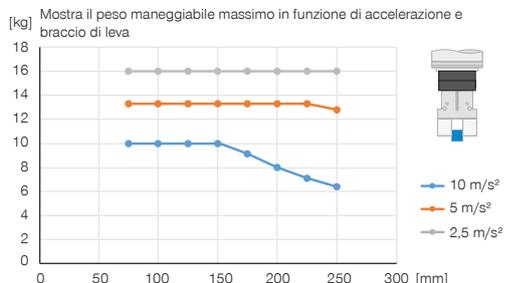
## LWR50F-00-05-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



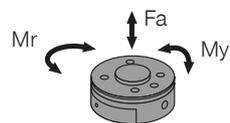
**MATCH**

#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata



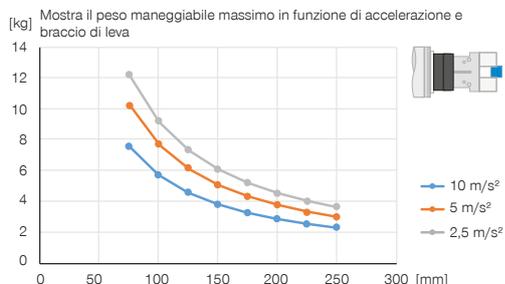
#### ► Forze e momenti

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-02-00001-A**  
Match - Pines



**LWR50L-03-00001-A**  
Match - Pines



**LWR50L-22-00001-A**  
Match - Pines



**LWR50L-23-00002-A**  
Match - Pines



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**CSTE01483**  
Cavo di collegamento diretto 5 m - presa M12



**KAG500IL**  
Connettori a spina lineari 5 m - spina, presa M12



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



**WVM7**  
Raccordi filettati angolari



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>LWR50F-00-05-A</b>
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50*
Comando	IO-Link
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Visualizzazione dello stato	Sì
Peso di movimentazione max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 5 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]	0.33

\* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite presa standard IO-Link M12-5.

