

# MATCH - MODULE ROBOT

## LWR50F-01-03-A

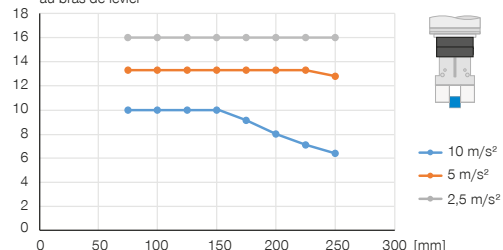
### ► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



**MATCH**

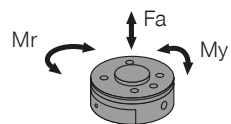
#### ► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



#### ► Forces et couples

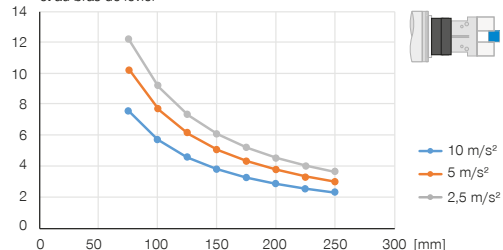
Affichage des forces et couples statiques



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

#### ► Structure horizontale avec force de maintien centrée

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



### ► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



#### COMPOSANTS DES PINCES



**LWR50L-02-00001-A**  
Match - Pincés



**LWR50L-03-00001-A**  
Match - Pincés



**LWR50L-22-00001-A**  
Match - Pincés



**LWR50L-23-00002-A**  
Match - Pincés



#### RACCORDS / AUTRES



**WVM7**  
Raccord orientable



**ZUB123084**  
Soulagement de la tension

N° de commande		► Caractéristiques techniques
		<b>LWR50F-01-03-A</b>
Pour type de robot		Universal Robots e-Series
Interface de configuration		Ethernet RJ45
Commande		RS485
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1		TK 50
Affichage de l'état		Oui
Poids de manutention max. [kg]		25
Câble de raccordement		Prise, 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
Protection de IEC 60529		IP40
Poids [kg]		0.43

