

# MATCH - MODUŁ ROBOTA

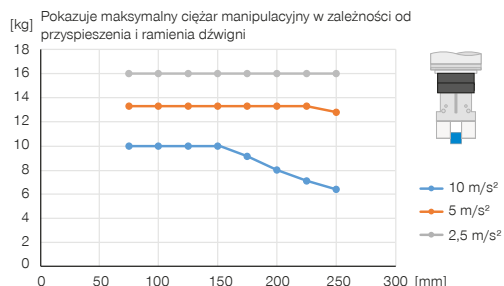
## LWR50F-06-01-A

### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



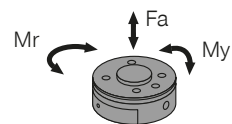
MATCH

#### ► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą



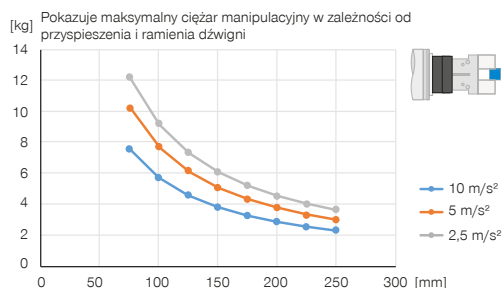
#### ► Siły i momenty

Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

#### ► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą



### ► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



#### ELEMENTY CHWYTAJĄCE



**LWR50L-03-00002-A**  
Match - Chwytyki



**LWR50L-23-00006-A**  
Match - Chwytyki



#### PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



**WVM7**  
Złącze skręcane kątowo-wychylne



**ZUB123084**  
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	<b>LWR50F-06-01-A</b>
Pasuje do typ robota	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot
Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066	Tak
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	NPN
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 8-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektrycznej	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatycznej	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 przyłączeniowych maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.29

