

MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-16-01-A

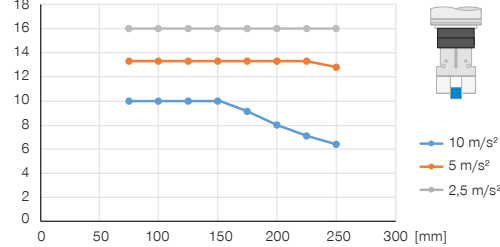
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

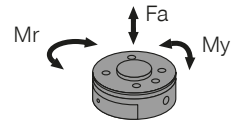
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

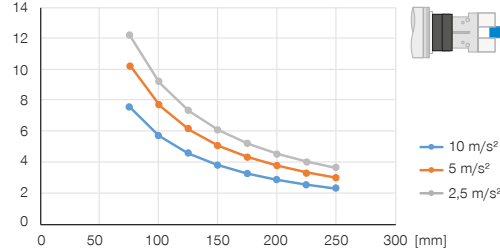
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS



COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00003-A
Match - Pinzas



CONEXIONES/OTROS



WVM7
Racores angulares



ZUB123084
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-16-01-A
Apropiado para tipo robot	fruitcore HORST
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 4 polos
Conexión 2	Macho, M8, 4 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.41

