

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-16-01-A

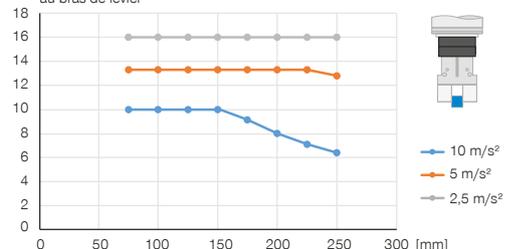
► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

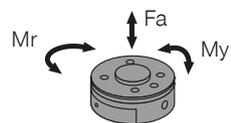
► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



► Forces et couples

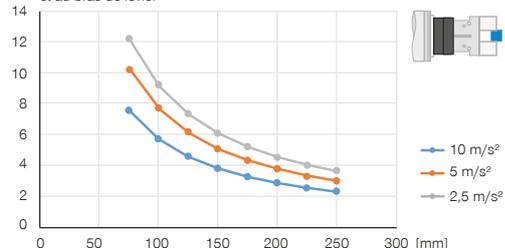
Affichage des forces et couples statiques



| | |
|---------|-----|
| 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-03-00003-A
Match - Pinces



RACCORDS / AUTRES



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

| ► Caractéristiques techniques | |
|---|-----------------------|
| N° de commande | LWR50F-16-01-A |
| Pour type de robot | fruitcore HORST |
| Commande | Digital I/O |
| Logique IO | PNP |
| Poids de manutention max. [kg] | 25 |
| Câble de raccordement | Prise, M8, 4 pôles |
| Câble de raccordement 2 | Prise, M8, 4 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] | 0.41 |

