

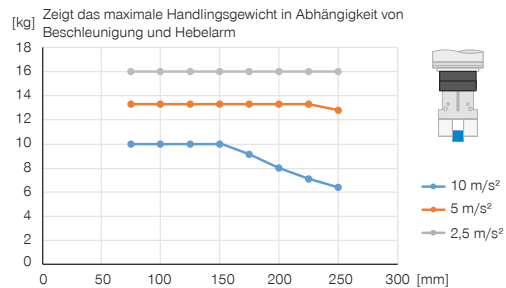
MATCH - ROBOTERMODUL

LWR50F-17-04-A

PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

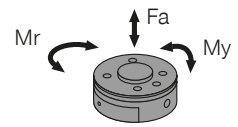


Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



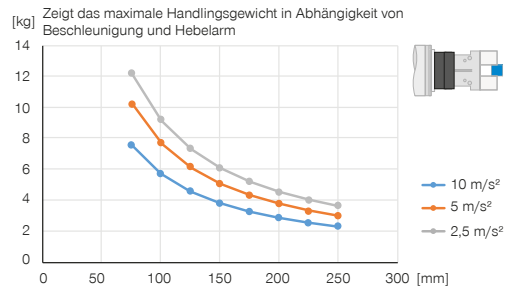
Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



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

Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



ZUBEHÖREMPFEHLUNG



GREIFKOMPONENTEN



LWR50L-02-00001-A
Match - Greifer



LWR50L-03-00001-A
Match - Greifer



LWR50L-22-00001-A
Match - Greifer



LWR50L-23-00002-A
Match - Greifer



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



WVM7
Winkel-Schwenk-Verschraubung



ZUB123084
Zugentlastung

| ► Technische Daten | |
|--|-----------------------|
| Bestell-Nr. | LWR50F-17-04-A |
| Passend für Robotertyp | Yaskawa HC P-Version |
| Ansteuerung | IO-Link |
| Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1 | TK 50 |
| Handlingsgewicht max. [kg] | 25 |
| Anschlussleitung | Buchse, M8, 8-polig |
| Verriegelungshub [mm] | 1 |
| Energieübertragung elektrisch | integriert |
| Energieübertragung pneumatisch | integriert |
| Anzugskraft [N] | 50 |
| Lösekraft [N] | 0 |
| Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm] | 0,05 |
| Wiederholgenauigkeit in Z [mm] | 0,05 |
| Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm] | 1,0 |
| Betriebstemperatur [°C] | 5 ... +60 |
| Lebensdauer in Zyklen | 100.000 |
| Schutzart nach IEC 60529 | IP40 |
| Gewicht [kg] | 0,3 |

