

MATCH - MODULO ROBOT

LWR50F-23-01-A

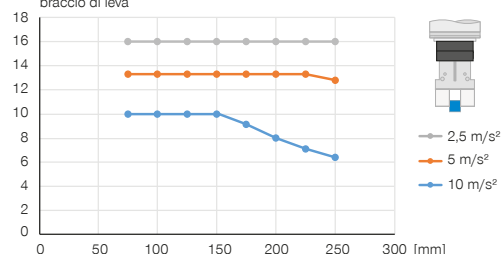
► SPECIFICHE PRODOTTO



MATCH

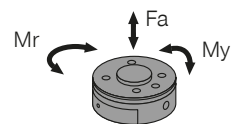
► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



► Forze e momenti

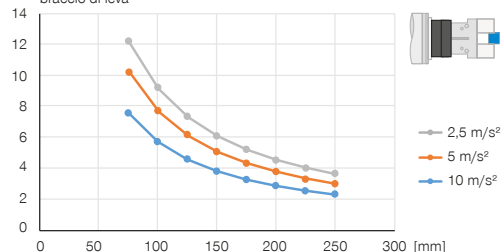
Mostra le forze e i momenti statici



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

► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata

Mostra il peso maneggiabile massimo in funzione di accelerazione e braccio di leva



► ACCESSORI CONSIGLIATI



COMPONENTI DI PRESA



LWR50L-03-00002-A
Pinza MATCH



LWR50L-03-00003-A
Pinza MATCH



LWR50L-23-00005-A
Pinza MATCH



LWR50L-23-00006-A
Pinza MATCH



COLLEGAMENTI/ALTRO



WVM7
Raccordo filettato angolare



ZUB123084
Rilievo della tensione

► Dati tecnici	
Numero d'ordine	LWR50F-23-01-A
Adatto per tipo di robot	NEURA LARA / Kawasaki CL
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso maneggiabile max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M12, a 12 poli
Corsa di serraggio [mm]	1
Alimentazione elettrica	integrato
Alimentazione pneumatica	integrato
Forza di serraggio [N]	50
Forza di distacco [N]	0
Ripetibilità nell'asse X e Y [mm]	0.05
Ripetibilità nell'asse Z [mm]	0.05
Disassamento massimo durante l'accoppiamento in X,Y [mm]	1.0
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Vita di servizio in cicli	100000
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.27

