

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-00-06-A

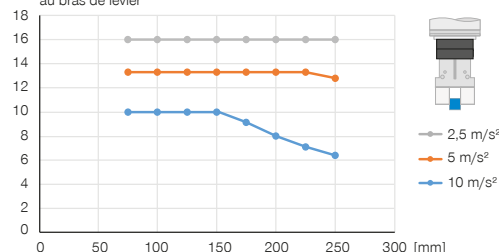
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

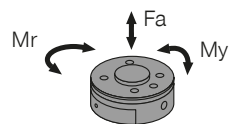
Structure verticale avec force de maintien centrée

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



Forces et couples

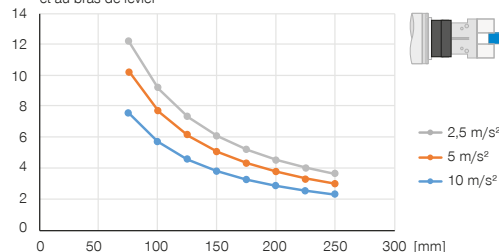
Affichage des forces et couples statiques



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-02-00001-A
Pince MATCH



LWR50L-03-00001-A
Pince MATCH



LWR50L-22-00001-A
Pince MATCH



LWR50L-23-00002-A
Pince MATCH



LWR50L-29-00001-A
MATCH - Support angulaire



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Conduite de raccordement droite 5 m – douille M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



SCM-C-00-00-A
Smart Communication Module



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	LWR50F-00-06-A
Pour type de robot	ISO TK 50*
Commande	IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50
Poids de manutention max. [kg]	25
Câble de raccordement	Prise, M12, 5 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]	0.28

*Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.

