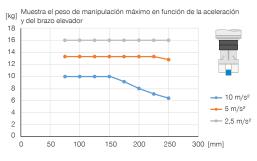
# **MATCH - MÓDULO ROBOT**

# LWR50F-17-04-A

#### ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

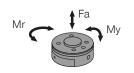


Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



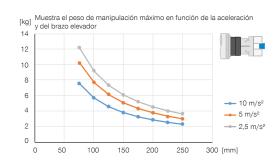
#### Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

Diseño horizontal con fuerza de agarre centra-



#### ACCESORIOS RECOMENDADOS



### **COMPONENTES DE AGARRE**





## **CONEXIONES/OTROS**





WVM7 Racores angulares



LWR50L-03-00001-A Match - Pinzas



ZUB123084 Alivio de la tensión



LWR50L-22-00001-A Match - Pinzas



LWR50L-23-00002-A Match - Pinzas

	▶ Datos técnicos
Referencia	LWR50F-17-04-A
Apropiado para tipo robot	Yaskawa HC P-Version
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Hembra, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentacíon 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]	0.3

