

# MATCH - MODULO ROBOT

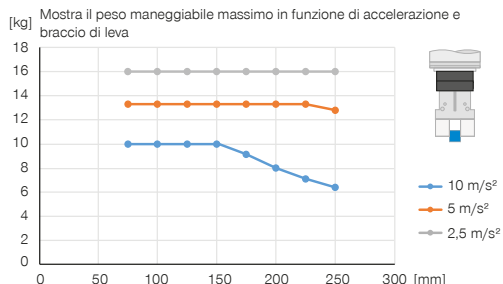
## LWR50F-00-01-A

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



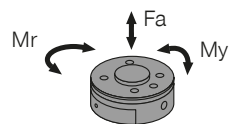
**MATCH**

#### ► Montaggio verticale con forza di tenuta centrata



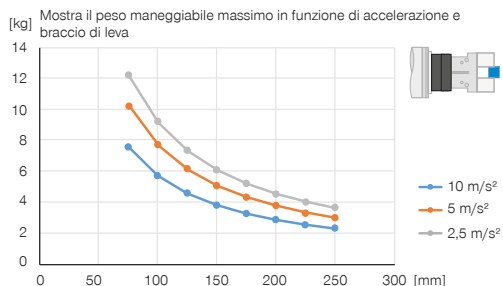
#### ► Forze e momenti

Mostra le forze e i momenti statici



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

#### ► Montaggio orizzontale con forza di tenuta centrata



### ► ACCESSORI CONSIGLIATI



#### COMPONENTI DI PRESA



**LWR50L-03-00002-A**  
Match - Pinces



**LWR50L-23-00006-A**  
Match - Pinces



#### COLLEGAMENTI/ALTRO



**WVM7**  
Raccordi filettati angolari



**ZUB123084**  
Rilievo della tensione

Numero d'ordine	► Dati tecnici
	<b>LWR50F-00-01-A</b>
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50*
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Sì
Comando	I/O digitale
Logica IO	PNP
Flangia di collegamento secondo EN ISO 9409-1	TK 50
Peso di movimentazione max. [kg]	25
Cavo di collegamento	Spina, M8, a 8 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]	0.31

\* Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite cavo standard M8 a 8 poli.

