

MATCH - 机器人模块

LWR50F-04-01-A

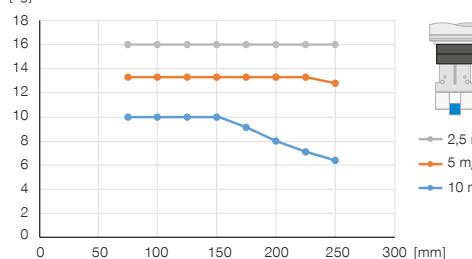
▶ 产品规格



MATCH

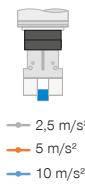
▶ 坚直结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



▶ 力和力矩

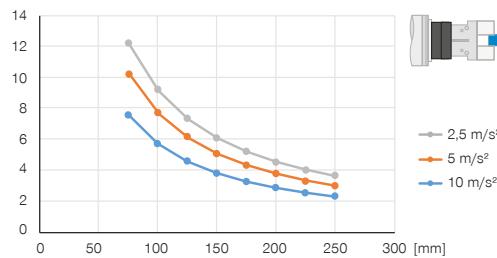
显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



▶ 配件建议



接口 / 其他



WVM7
角度接头-快接式



ZUB123084
应力消除

定购编号

适用于机器人类型

通讯方式

IO 逻辑

依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰

最大搬运重量 [kg]

连接线

锁定行程 [mm]

电传输

气体传输

拧紧力 [N]

释放力 [N]

X,Y轴重复定位 [mm]

Z轴重复定位 [mm]

X,Y上对接偏差最大值 [mm]

操作温度 [°C]

使用周期

根据IEC 60529标准安全保护

重量 [kg]

▶ 技术数据**LWR50F-04-01-A**

Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series*

数字 I/O

NPN

TK 50

25

连接头, M8, 8针

1

集成

集成

50

0

0.05

0.05

1.0

5 ... +60

100000

IP40

0.62

*适用于所有硬件版本3.0以上的Techman / OMRON TM-Series

- ① 固定位置(机械手侧)
- ② 能源供应
- ④ 空气接口
- ⑤1 接地
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)

