

# MATCH - MODULE ROBOT

## LWR50F-06-01-A

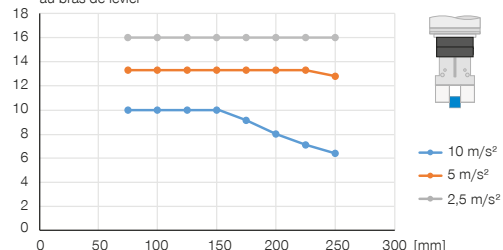
### ► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



**MATCH**

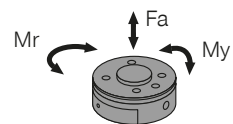
#### ► Structure verticale avec force de maintien centrée

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



#### ► Forces et couples

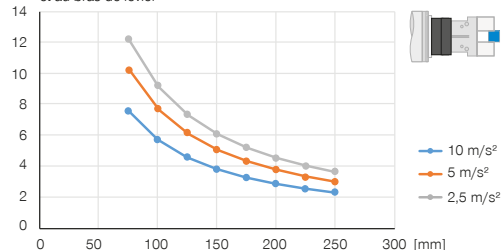
Affichage des forces et couples statiques



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-03-00002-A**  
Match - Pinces



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



#### RACCORDS / AUTRES



**WVM7**  
Raccord orientable



**ZUB123084**  
Soulagement de la tension

N° de commande		► Caractéristiques techniques
		<b>LWR50F-06-01-A</b>
Pour type de robot	JAKA Zu / Schneider Electric Lexium Cobot	
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui	
Commande	Digital I/O	
Logique IO	NPN	
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 50	
Poids de manutention max. [kg]	25	
Câble de raccordement	Prise, M8, 8 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]	0.29	

