

MATCH - MODUŁ ROBOTA

LWR50F-15-01-A

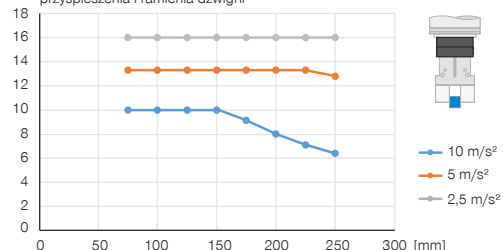
► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



MATCH

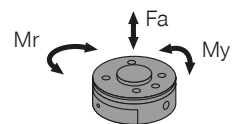
► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► Siły i momenty

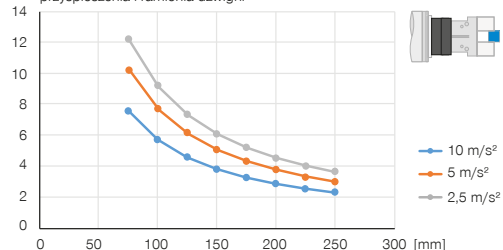
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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

► Konstrukcja pozioma z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



ELEMENTY CHWYTAJĄCE



LWR50L-03-00002-A
Match - Chwytyki



LWR50L-03-00003-A
Match - Chwytyki



LWR50L-23-00006-A
Match - Chwytyki



PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



WVM7
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



ZUB123084
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	Dane techniczne
	LWR50F-15-01-A
Pasuje do typ robota	ABB IRB1100
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	PNP
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 31,5
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M12, 12-biegunowe
Skok blokujący [mm]	1
Przeniesienie energii elektryczne	zintegrowane
Przeniesienie energii pneumatyczne	zintegrowane
Siła dokręcania [N]	50
Siła rozdzielająca [N]	0
Dokładność powtarzania w X, Y [mm]	0.05
Dokładność powtarzania w Z [mm]	0.05
Przenoszenie osi przyłączeni maks. w X, Y [mm]	1.0
Temperatura robocza [°C]	5 ... +60
Żywotność w cyklach	100000
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.4

- ① Mocowanie (od strony robota)
- ② Zasilanie w energię
- ④ Przepust powietrza
- ⑤1 Uziemienie
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (specyficzne dla robota)

