

# MATCH - 机器人模块

## LWR50F-04-01-A

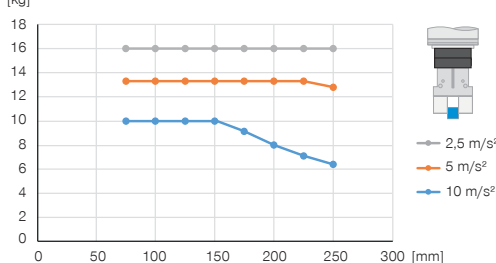
### 产品规格



MATCH

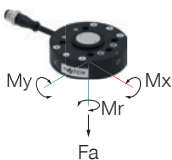
#### 竖直结构,保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



#### 力和力矩

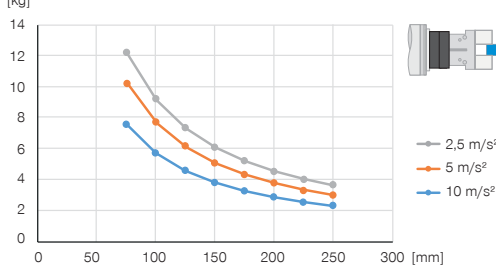
显示静态力和力矩



|         |     |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 20  |
| Mx [Nm] | 40  |
| 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

| 订购编号                   | ► 技术数据                                   |
|------------------------|------------------------------------------|
| 适用于机器人类型               | Techman Release > 3.0 / OMRON TM-Series* |
| 通讯方式                   | 数字 I/O                                   |
| IO 逻辑                  | NPN                                      |
| 依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰 | TK 50                                    |
| 最大搬运重量 [kg]            | 25                                       |
| 连接线                    | 连接头, M8, 8针                              |
| 锁定行程 [mm]              | 1                                        |
| 电传输                    | 集成                                       |
| 气体传输                   | 集成                                       |
| 拧紧力 [N]                | 50                                       |
| 释放力 [N]                | 0                                        |
| X,Y轴重复定位 [mm]          | 0.05                                     |
| Z轴重复定位 [mm]            | 0.05                                     |
| X,Y上对接偏差最大值 [mm]       | 1.0                                      |
| 操作温度 [°C]              | 5 ... +60                                |
| 使用周期                   | 100000                                   |
| 认证                     | CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS          |
| 根据IEC 60529标准安全保护      | IP40                                     |
| 重量 [kg]                | 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
- ⑤ 接地
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)

