

ツールチェンジャ

LWR50F-00-04-A

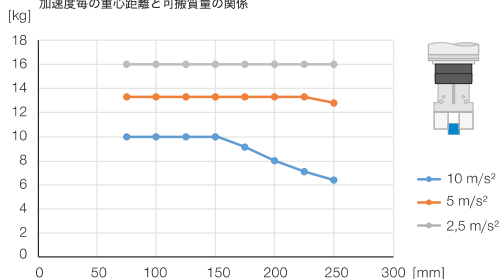
仕様



MOTCH

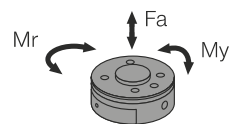
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

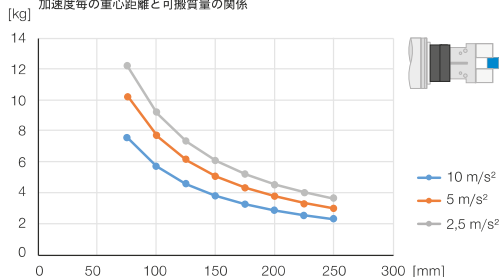
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート) / M12
プラグ(ストレート)



SCM-C-00-00-A
スマートコミュニケーションモジュール



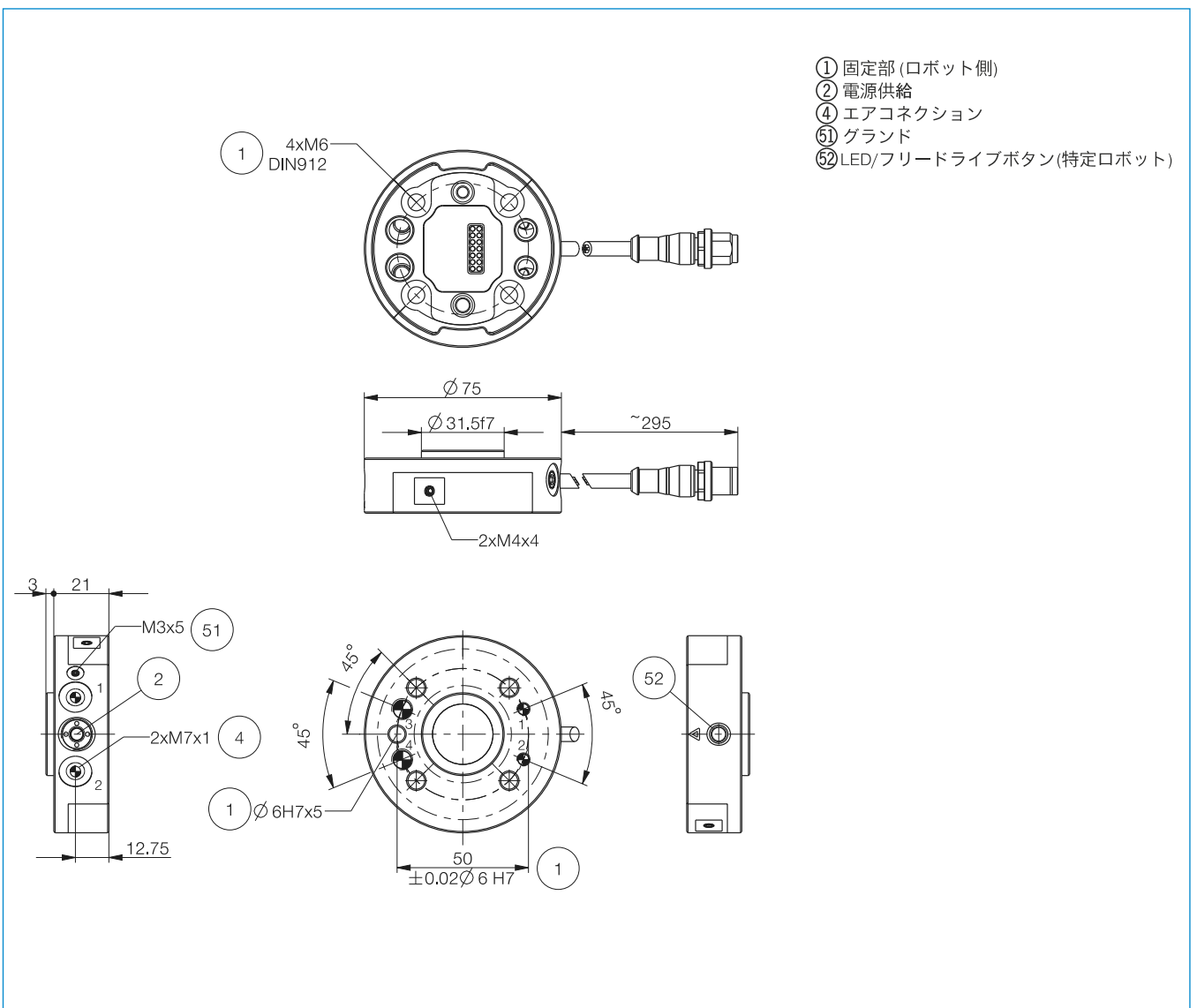
WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-00-04-A
適用ロボットフランジ	ISO PCD 50*
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 50
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタねじ径	M12
コネクタピン数	5
接続タイプ	コネクタ
ロッキングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	10万サイクル
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.26

* ロボットフランジISO PCD 50 mmの全てのロボットに取りつけ可能。IO-Link M12-5ピンコネクタ接続。



ツールチェンジャ

LWR50F-00-05-A

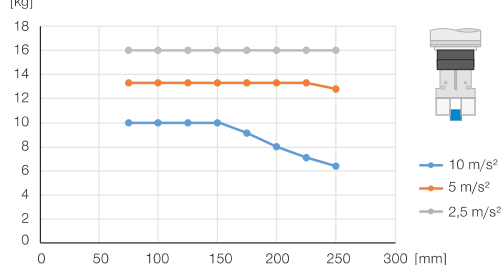
仕様



MOTCH

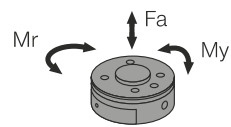
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

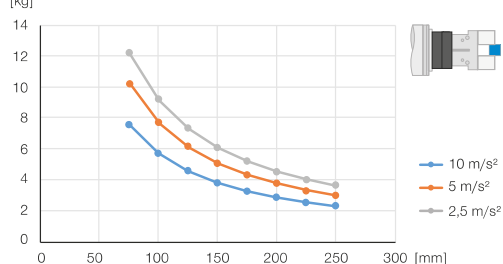
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)/ M12
プラグ(ストレート)



SCM-C-00-00-A
スマートコミュニケーションモジュール



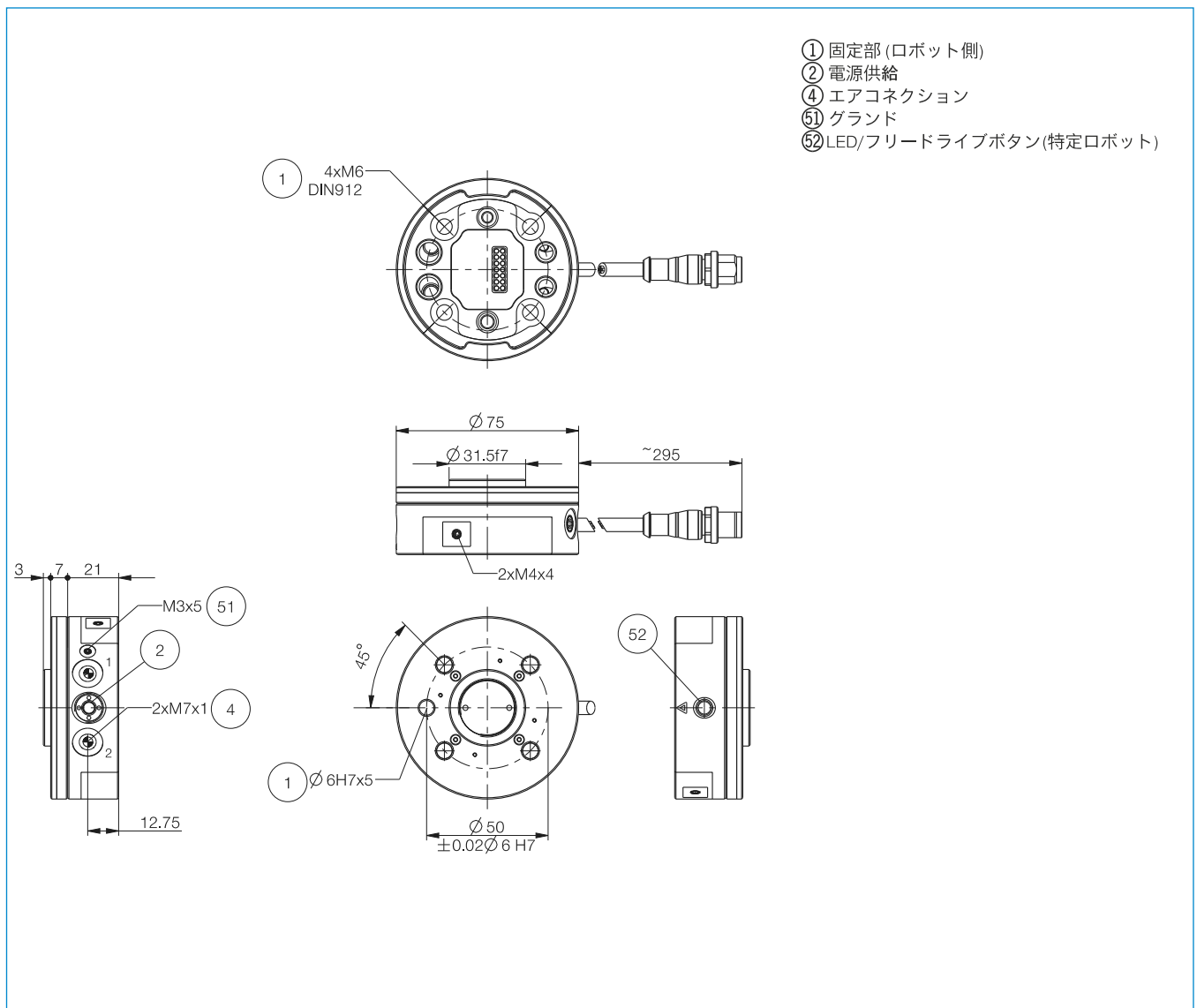
WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番	技術データ
適用ロボットフランジ	ISO PCD 50*
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 50
状態表示	あり
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタねじ径	M12
コネクタピン数	5
接続タイプ	コネクタ
ロッキングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	10万サイクル
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.3

* ロボットフランジISO PCD 50 mmの全てのロボットに取り付け可能。IO-Link M12-5ピンコネクタ接続。



ツールチェンジャ

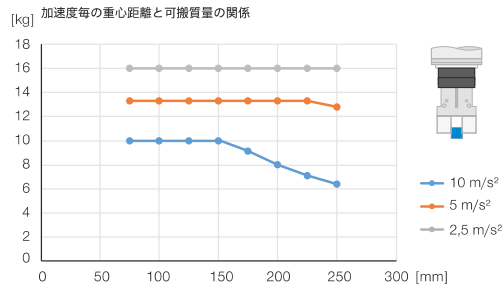
LWR50F-09-01-A

仕様



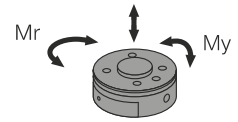
MOTCH

垂直方向



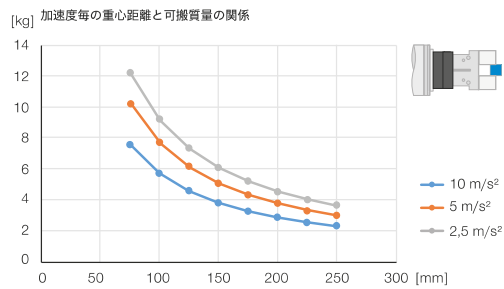
許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



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

水平方向



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-03-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体形



LWR50L-23-00006-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体形



コネクタ / その他

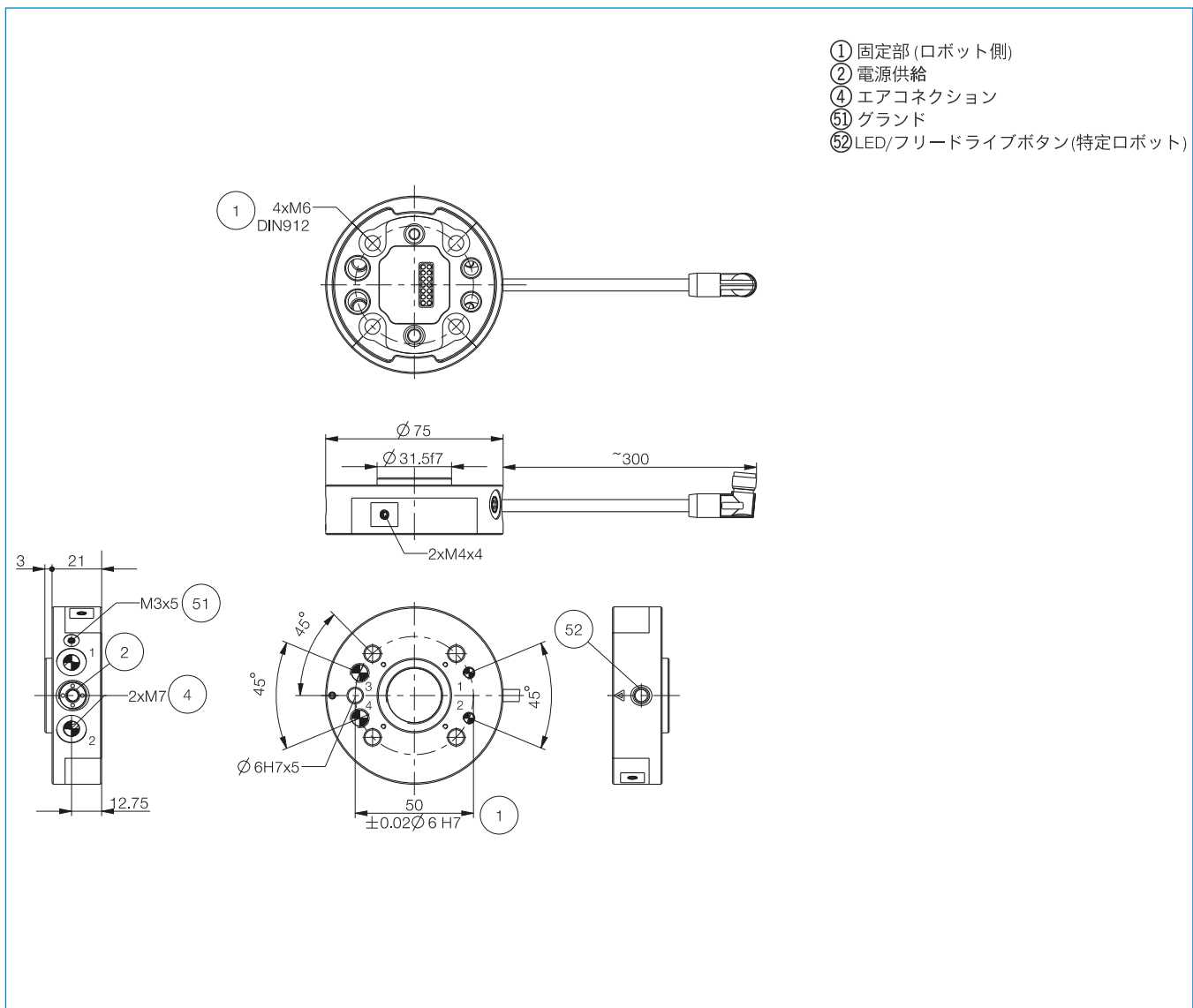


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番		▶ 技術データ
LWR50F-09-01-A		
適用ロボット	FANUC CRX	
制御	デジタル I/O	
EN ISO 9409-1	PCD 50	
最大可搬質量 [kg]	25	
コネクタねじ径	M8	
コネクタピン数	8	
コネクタタイプ	ソケット	
ロックングストローク [mm]	1	
電気インターフェース	内蔵	
空気圧インターフェース	内蔵	
連結力 [N]	50	
分離力 [N]	0	
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05	
くり返し精度 Z [mm]	0.05	
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0	
使用温度 [°C]	5 ... +60	
使用可能サイクル数	10万サイクル	
IEC 60529に基づく保護等級	IP40	
質量 [kg]	0.26	



ツールチェンジャ

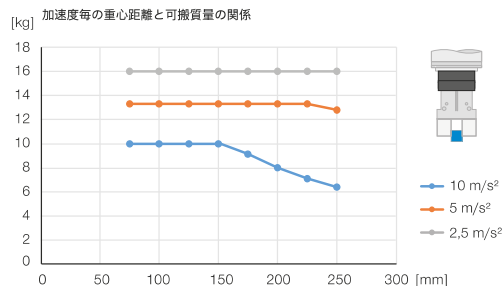
LWR50F-08-01-A

仕様



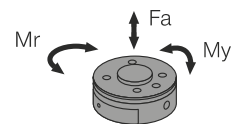
MOTCH

垂直方向



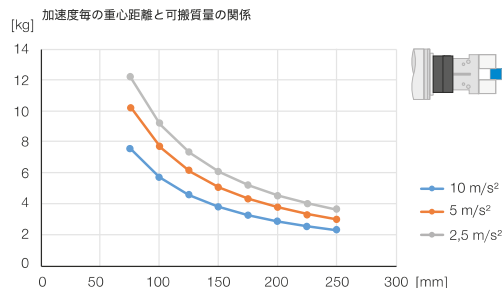
許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



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

水平方向



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-03-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00006-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他

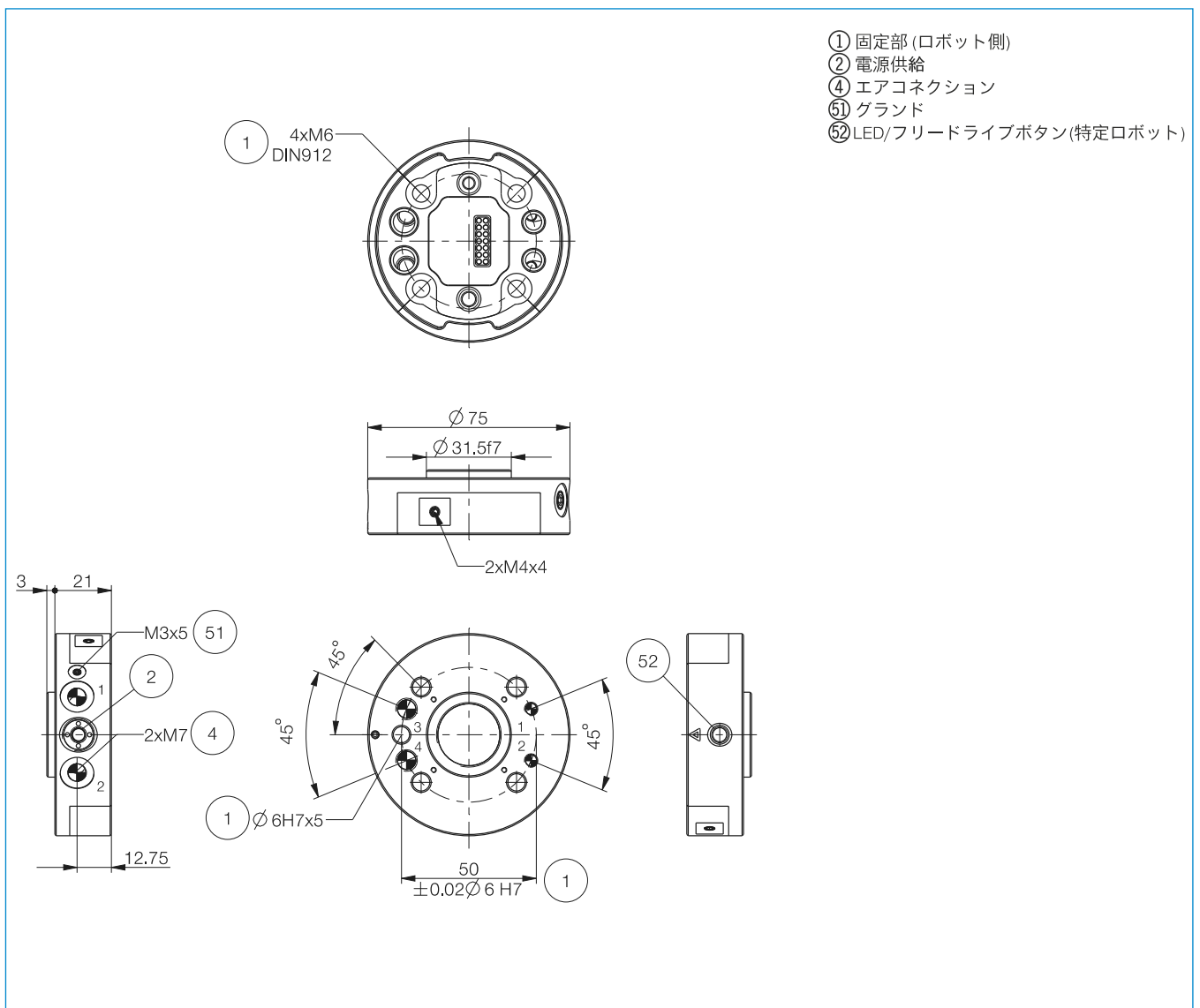


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番		▶ 技術データ
適用ロボット		三菱電機 Assista
制御		デジタル I/O
EN ISO 9409-1		PCD 50
最大可搬質量 [kg]		25
コネクタねじ径		M12
コネクタピン数		8
コネクタタイプ		ソケット
ロッキングストローク [mm]		1
電気インターフェース		内蔵
空気圧インターフェース		内蔵
連結力 [N]		50
分離力 [N]		0
くり返し精度 X, Y [mm]		0.05
くり返し精度 Z [mm]		0.05
連結時の最大オフセット X, Y [mm]		1.0
使用温度 [°C]		5 ... +60
使用可能サイクル数		10万サイクル
IEC 60529に基づく保護等級		IP40
質量 [kg]		24



ツールチェンジャ

LWR50F-01-02-A

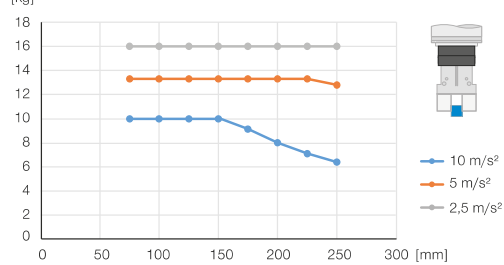
仕様



MOTCH

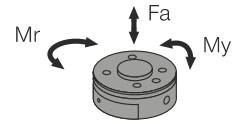
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

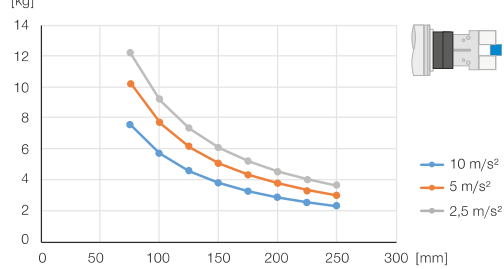
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-03-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00006-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他

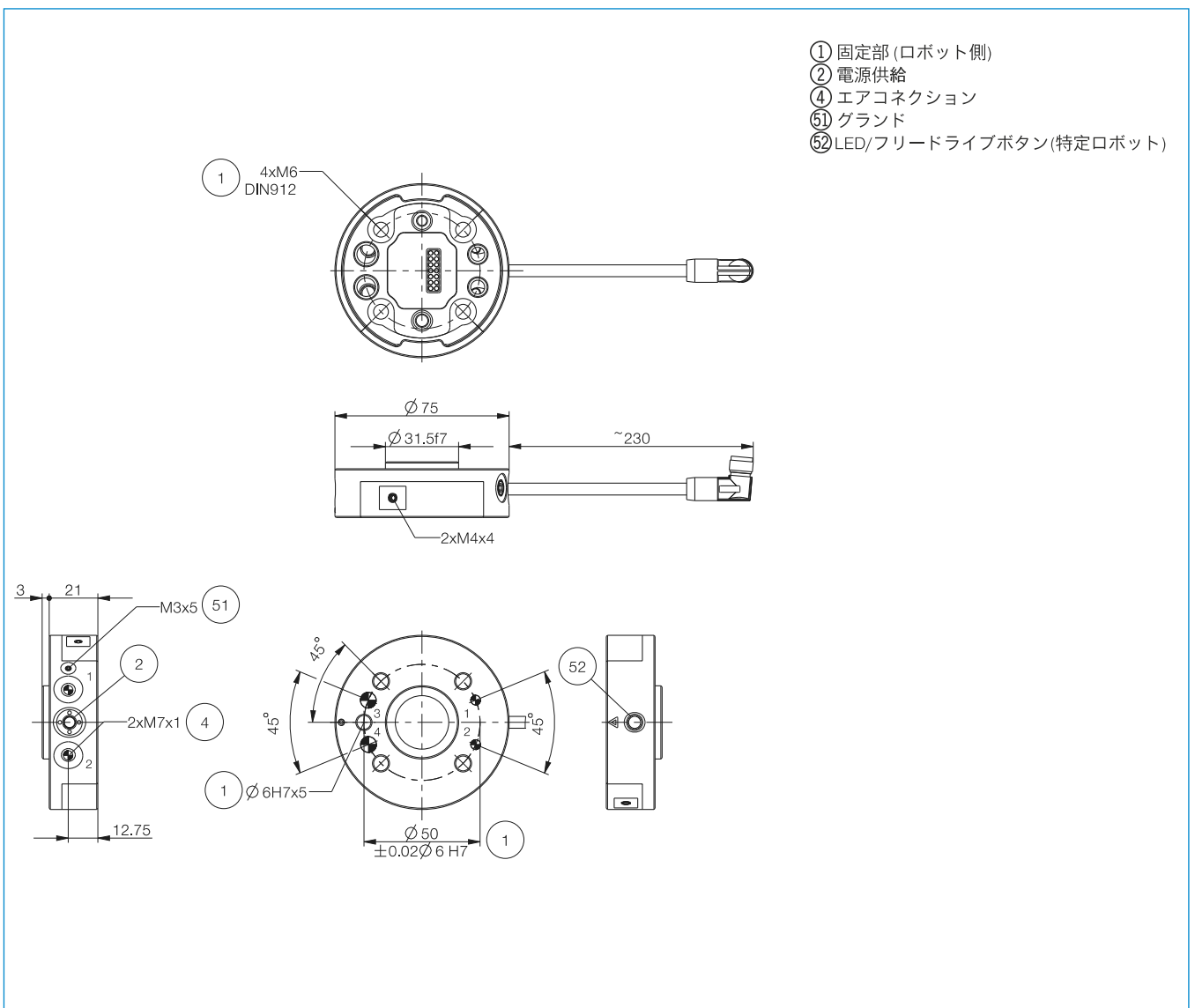


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番		▶ 技術データ
LWR50F-01-02-A		
適用ロボット	Universal Robots	
制御	デジタル I/O	
EN ISO 9409-1	PCD 50	
最大可搬質量 [kg]	25	
コネクタねじ径	M8	
コネクタピン数	8	
コネクタタイプ	ソケット	
ロッキングストローク [mm]	1	
電気インターフェース	内蔵	
空気圧インターフェース	内蔵	
連結力 [N]	50	
分離力 [N]	0	
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05	
くり返し精度 Z [mm]	0.05	
連結時の最大オフセット X, Y [mm]	1.0	
使用温度 [°C]	5 ... +60	
使用可能サイクル数	10万サイクル	
IEC 60529に基づく保護等級	IP40	
質量 [kg]	0.26	



ツールチェンジャ

LWR50F-01-03-A

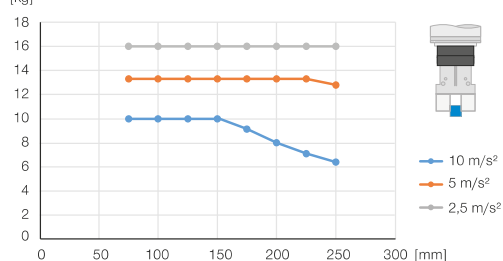
仕様



MOTCH

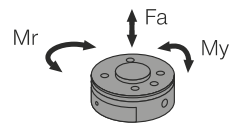
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

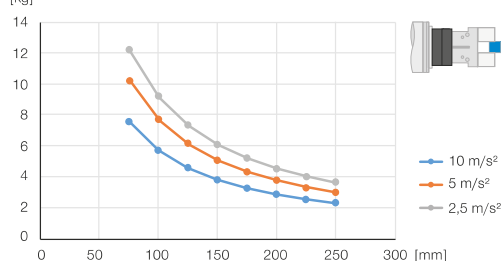
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00003-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



グリッパ



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他

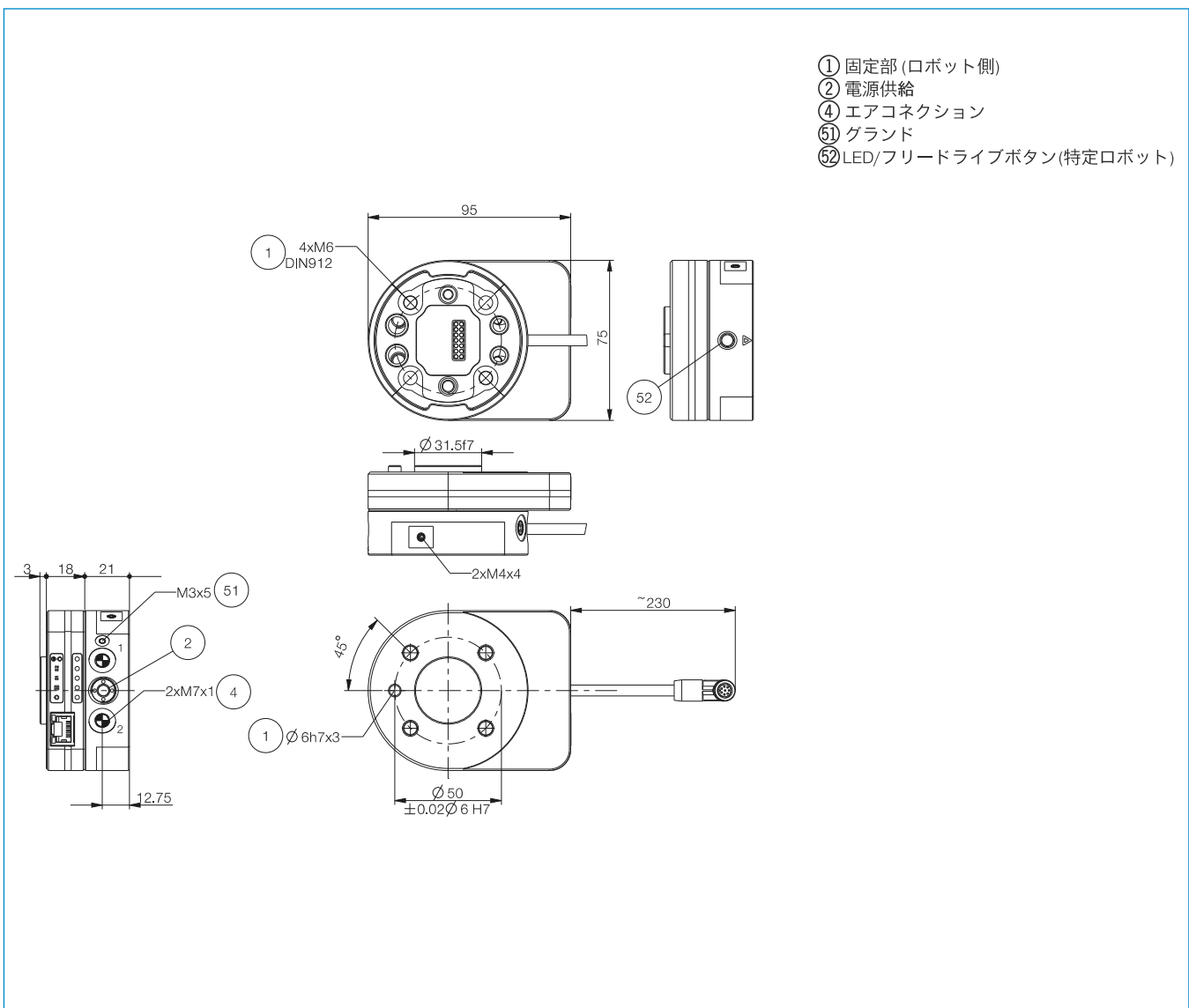


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-01-03-A
適用ロボット	Universal Robots
インターフェース	Ethernet RJ45
制御	RS485
EN ISO 9409-1	PCD 50
ステータス表示	あり
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタねじ径	M8
コネクタピン数	8
コネクタタイプ	ソケット
ロックングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	10万サイクル
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.4



ツールチェンジャ

LWR50F-07-01-A

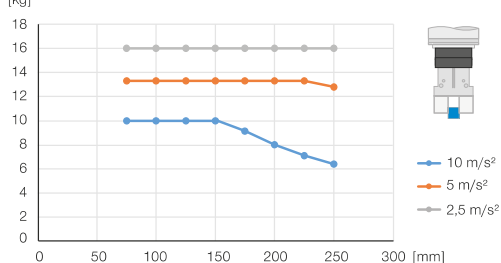
仕様



MOTCH

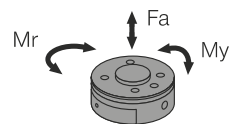
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

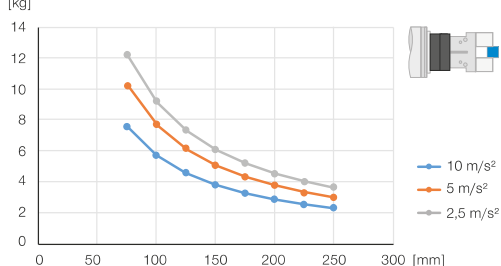
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-03-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00006-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



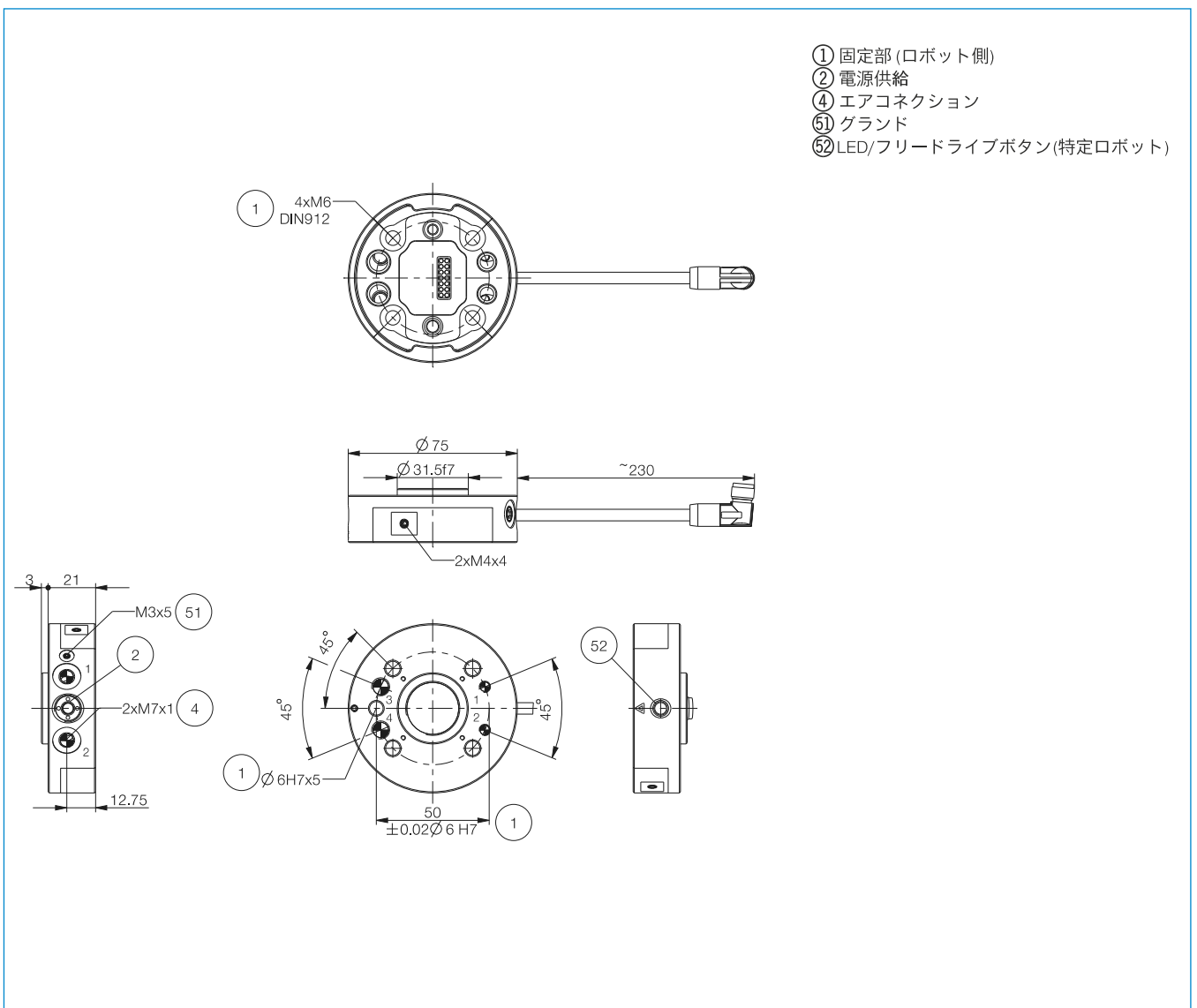
WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番		▶ 技術データ
適用ロボット		HANWHA HCR-3/-5/-12
制御		デジタルI/O
EN ISO 9409-1		PCD 50
最大可搬質量 [kg]		25
コネクタねじ径		M8
コネクタピン数		8
コネクタタイプ		ソケット
ロックングストローク [mm]		1
電気インターフェース		内蔵
空気圧インターフェース		内蔵
連結力 [N]		50
分離力 [N]		0
くり返し精度 X, Y [mm]		0.05
くり返し精度 Z [mm]		0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]		1.0
使用温度 [°C]		5 ... +60
使用可能サイクル数		10万サイクル
IEC 60529に基づく保護等級		IP40
質量 [kg]		0.26

* Q1/2020のハードウェア改訂以降, 全てのHCR-3, HCR-5, HCR-12が適合しています。



ツールチェンジャ

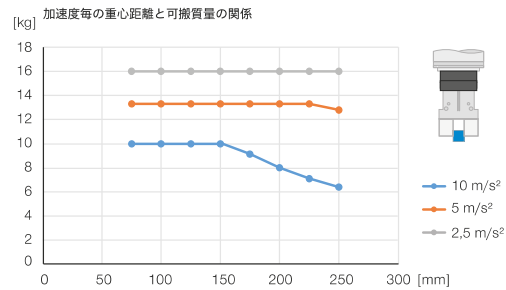
LWR50F-10-01-A

仕様



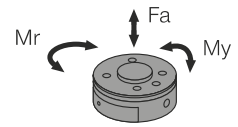
MOTCH

垂直方向



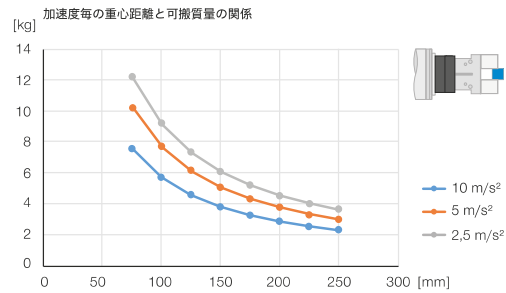
許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



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

水平方向



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-03-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00006-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他

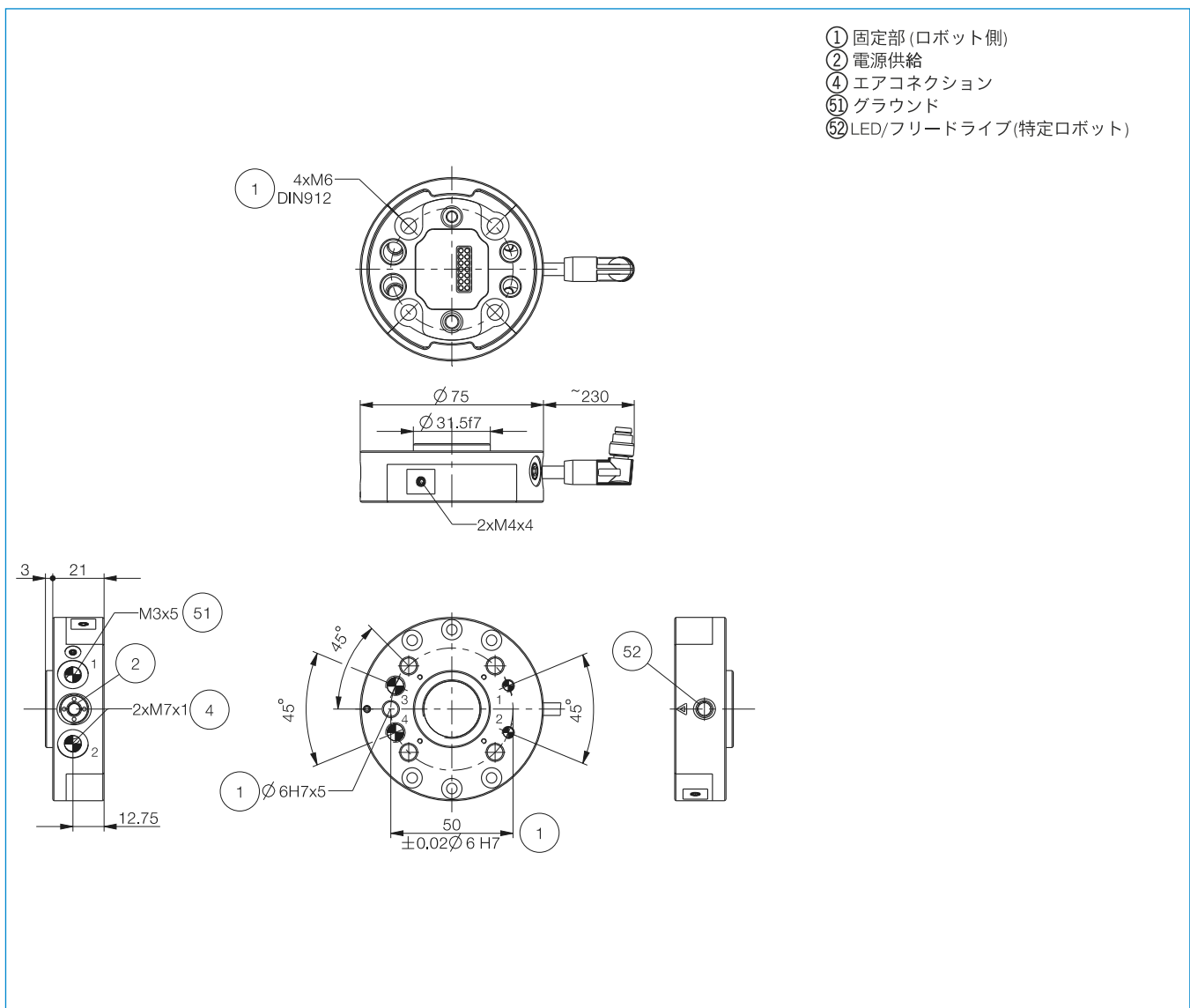


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番		▶ 技術データ
適用ロボット		DOOSAN M-Series
制御		デジタル I/O
EN ISO 9409-1		PCD 50
最大可搬質量 [kg]		25
コネクタねじ径		M8
コネクタピン数		8
コネクタタイプ		コネクタ
ロッキングストローク [mm]		1
電気インターフェース		内蔵
空気圧インターフェース		内蔵
連結力 [N]		50
分離力 [N]		0
くり返し精度 X, Y [mm]		0.05
くり返し精度 Z [mm]		0.05
連結時の最大オフセット X, Y [mm]		1.0
使用温度 [°C]		5 ... +60
使用可能サイクル数		10万サイクル
IEC 60529に基づく保護等級		IP40
質量 [kg]		0.29



ツールチェンジ

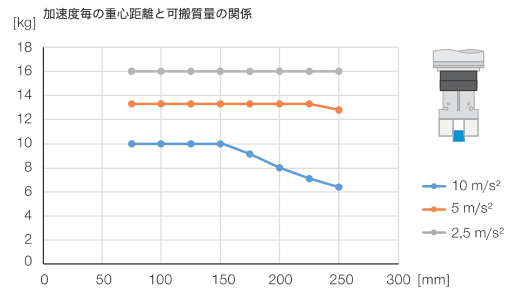
LWR50F-04-01-A

仕様



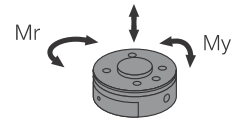
MOTCH

垂直方向



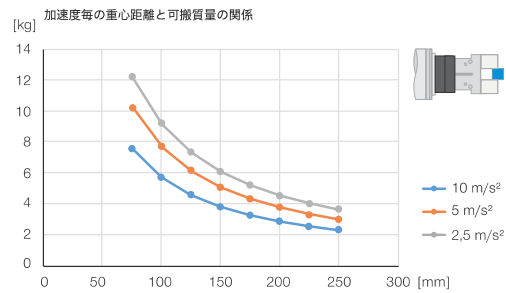
許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



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

水平方向



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-03-00003-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



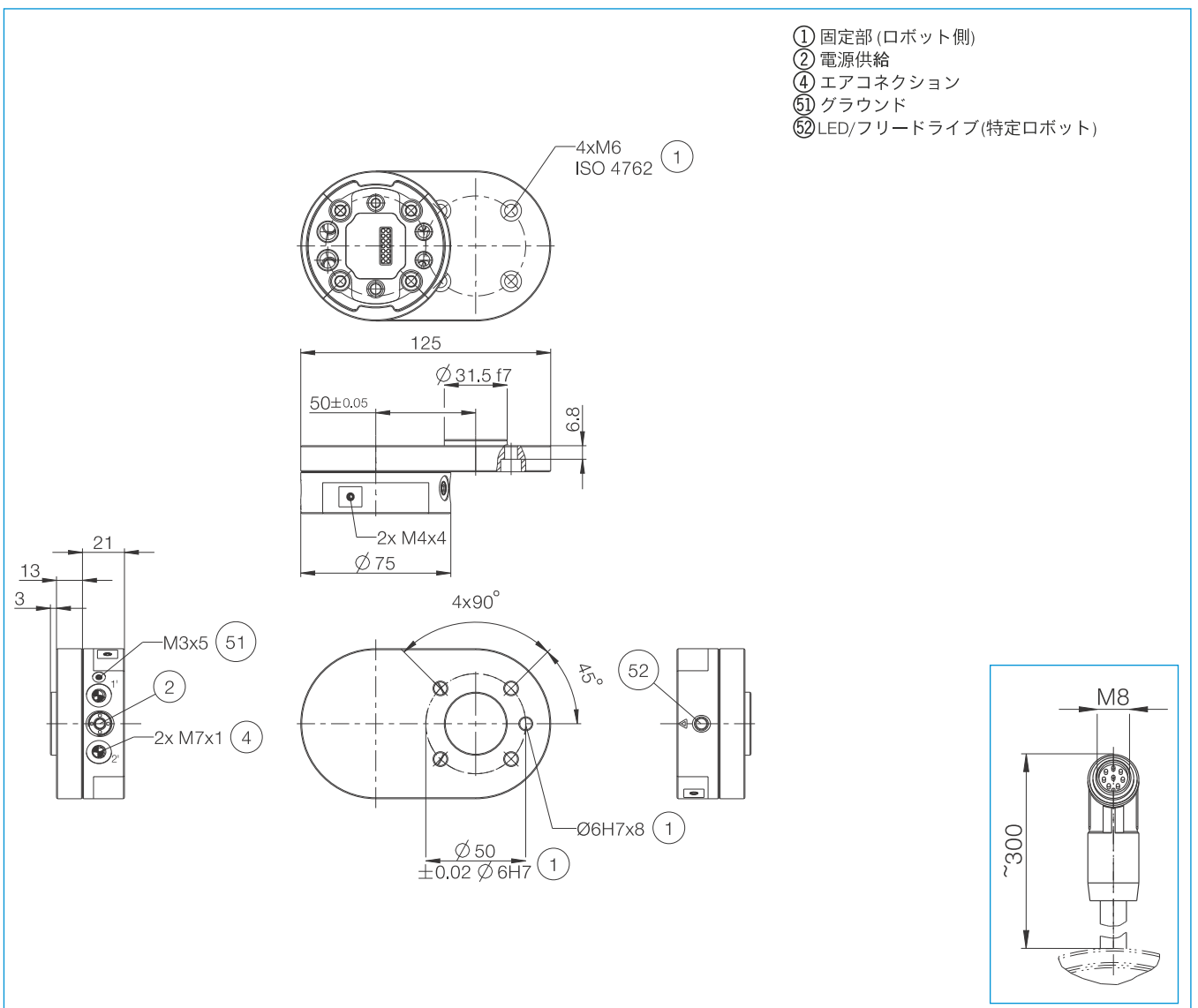
WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番	技術データ
適用ロボット	Techman*
制御	デジタル I/O
EN ISO 9409-1	PCD 50
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ	M8, 5ピン
ロッキングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.25

*ハードウェアバージョン3.0以上



ツールチェンジャ

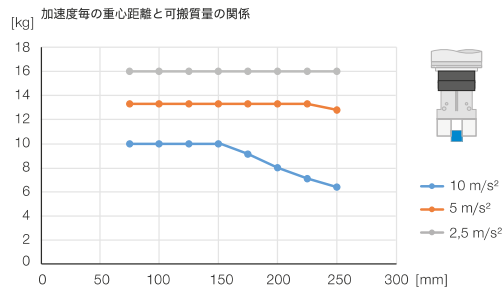
LWR50F-13-01-A

仕様



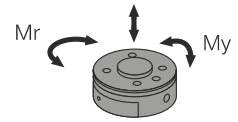
MOTCH

垂直方向



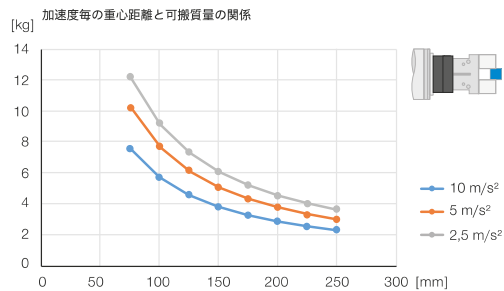
許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



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

水平方向



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-03-00003-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00006-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他

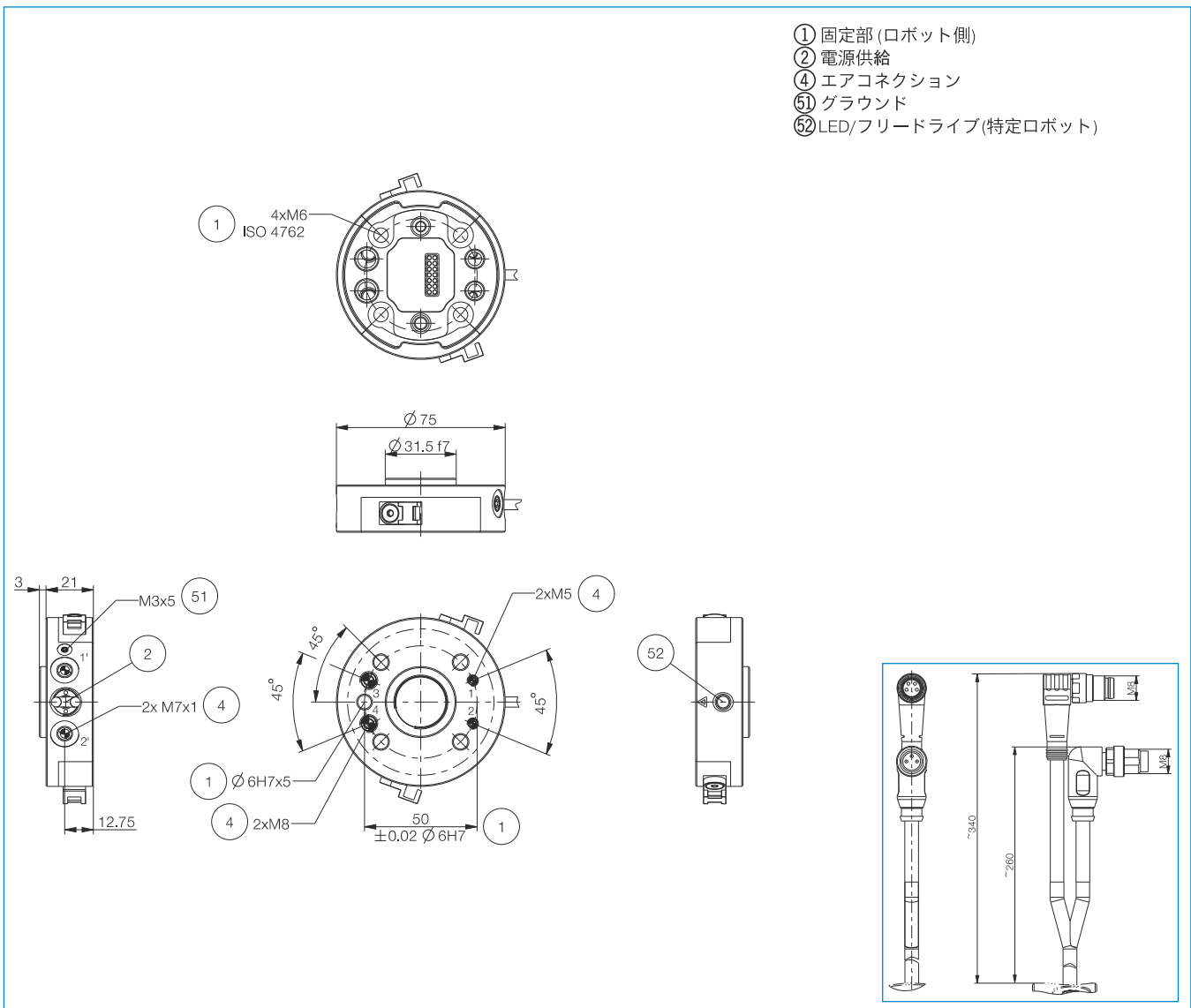


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-13-01-A
適用ロボット	ABB GoFa - CRB15000
制御	デジタル I/O
EN ISO 9409-1	PCD 50
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ1	M8, 3ピン
コネクタ2	M8, 4ピン
ロッキングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.25



ツールチェンジャ

LWR50F-13-04-A

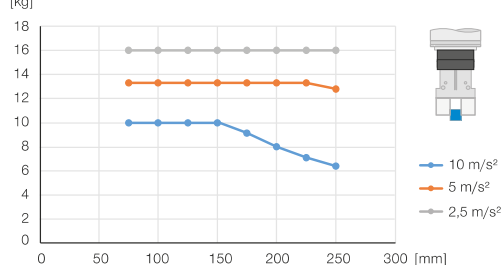
仕様



MOTCH

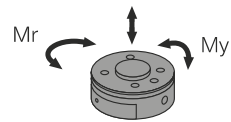
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

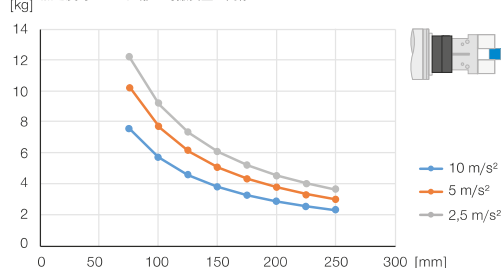
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート) / M12
プラグ(ストレート)



SCM-C-00-00-A
スマートコミュニケーションモジュール

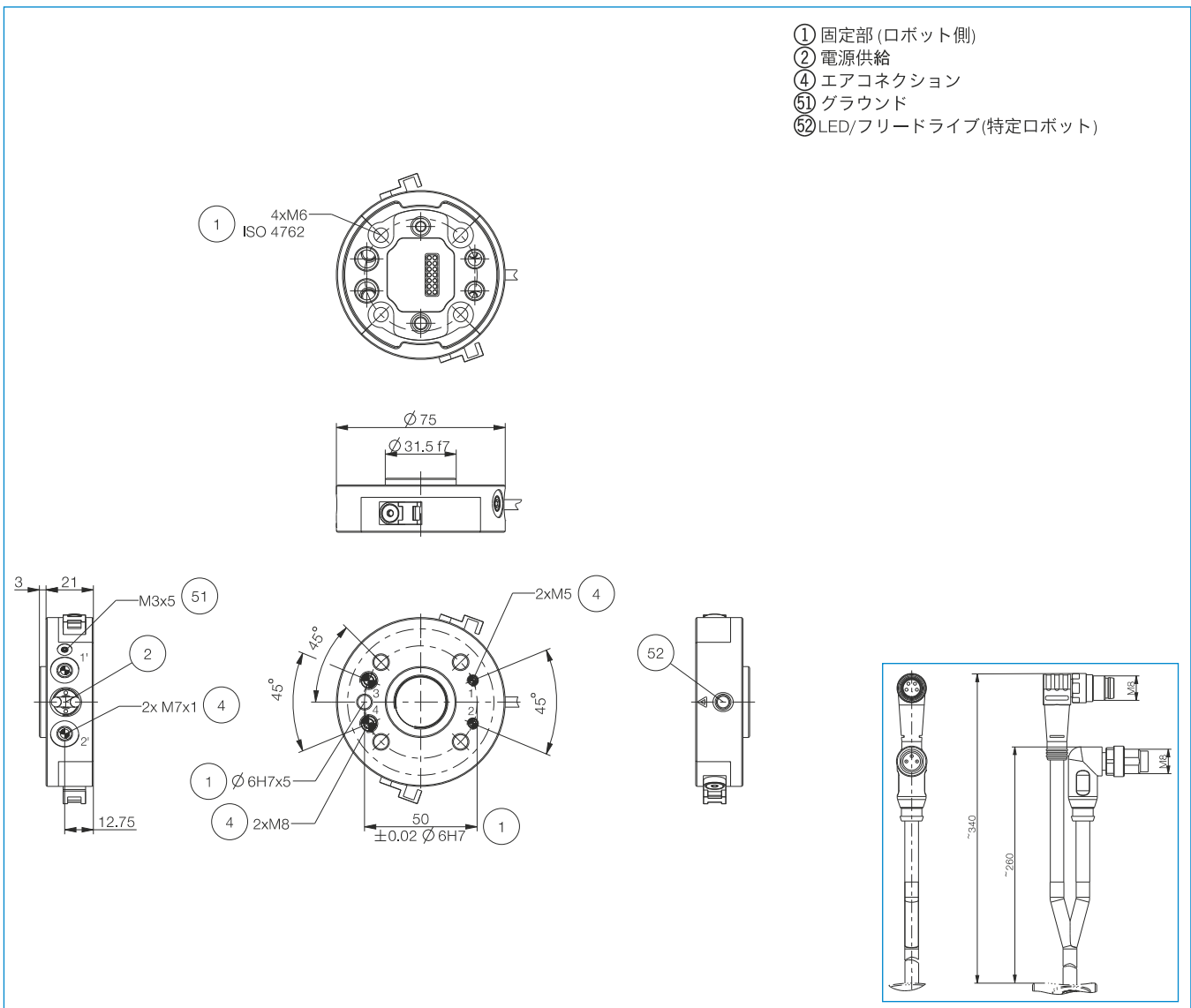


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番	技術データ
適用ロボット	ABB GoFa - CRB15000
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 50
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ1	M8, 3ピン
コネクタ2	M8, 4ピン
ロッキングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.26



ツールチェンジャ

LWR50F-13-05-A

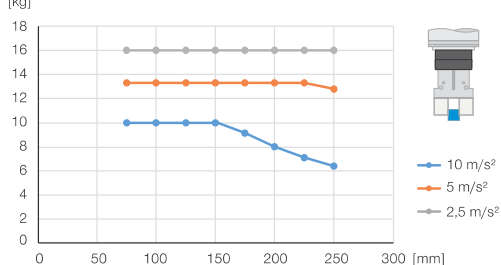
仕様



MOTCH

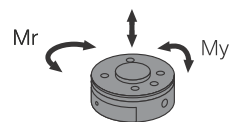
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

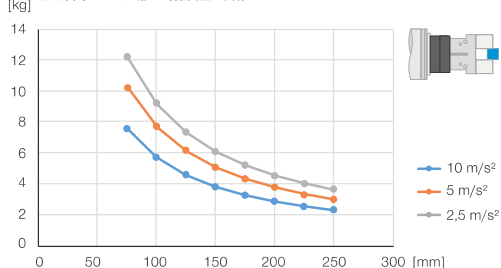
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート) / M12
プラグ(ストレート)



SCM-C-00-00-A
スマートコミュニケーションモジュール

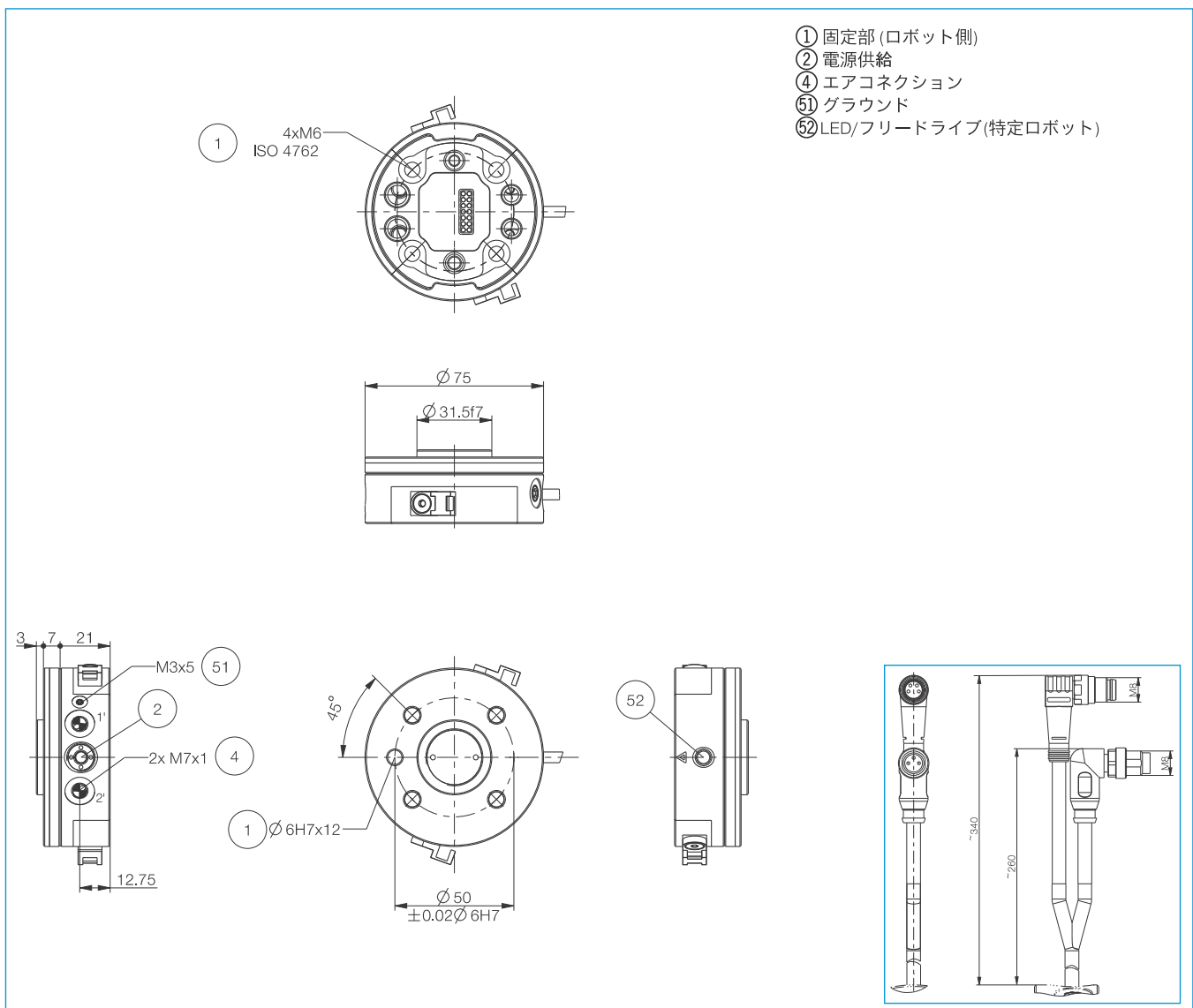


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-13-05-A
適用ロボット	ABB GoFa - CRB15000
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 50
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ1	M8, 3ピン
コネクタ2	M8, 4ピン
ロックストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X, Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.3



ツールチェンジャ

LWR50F-14-04-A

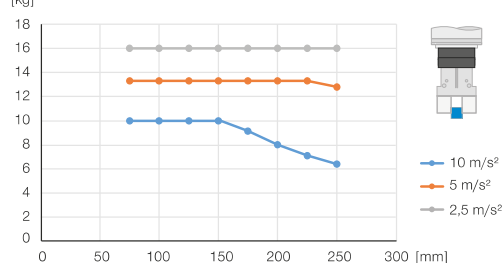
仕様



MOTCH

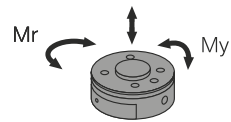
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

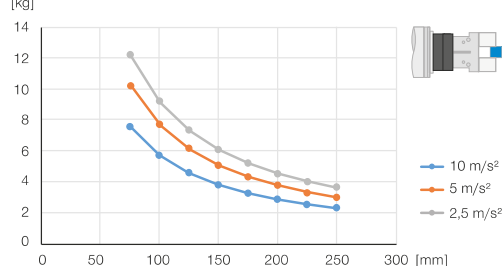
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリップ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート) / M12
プラグ(ストレート)



SCM-C-00-00-A
スマートコミュニケーションモジュール

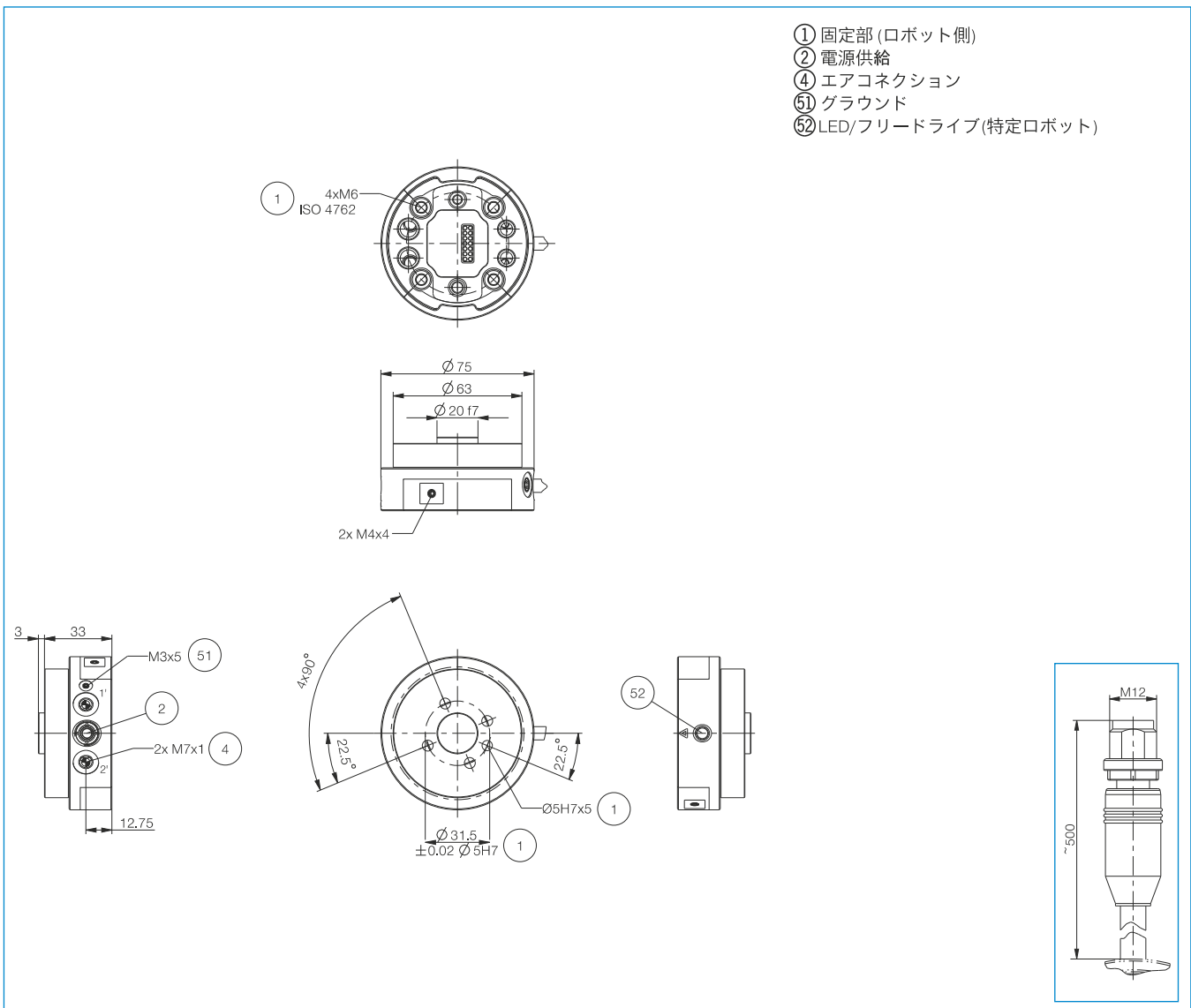


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-14-04-A
適用ロボット	ABB SWIFTI - CRB1100
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 31,5
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ	M12, 12ピン
ロッキングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0,05
くり返し精度 Z [mm]	0,05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1,0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0,373



ツールチェンジャ

LWR50F-14-05-A

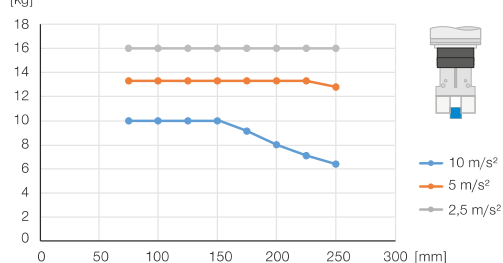
仕様



MOTCH

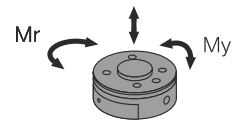
▶ 垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



▶ 許容荷重・許容モーメント

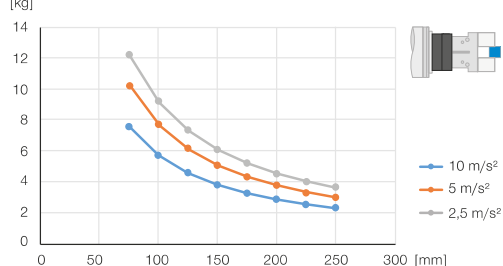
静的な値を示します



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

▶ 水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



▶ 推奨アクセサリ



グリップ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート) / M12
プラグ(ストレート)

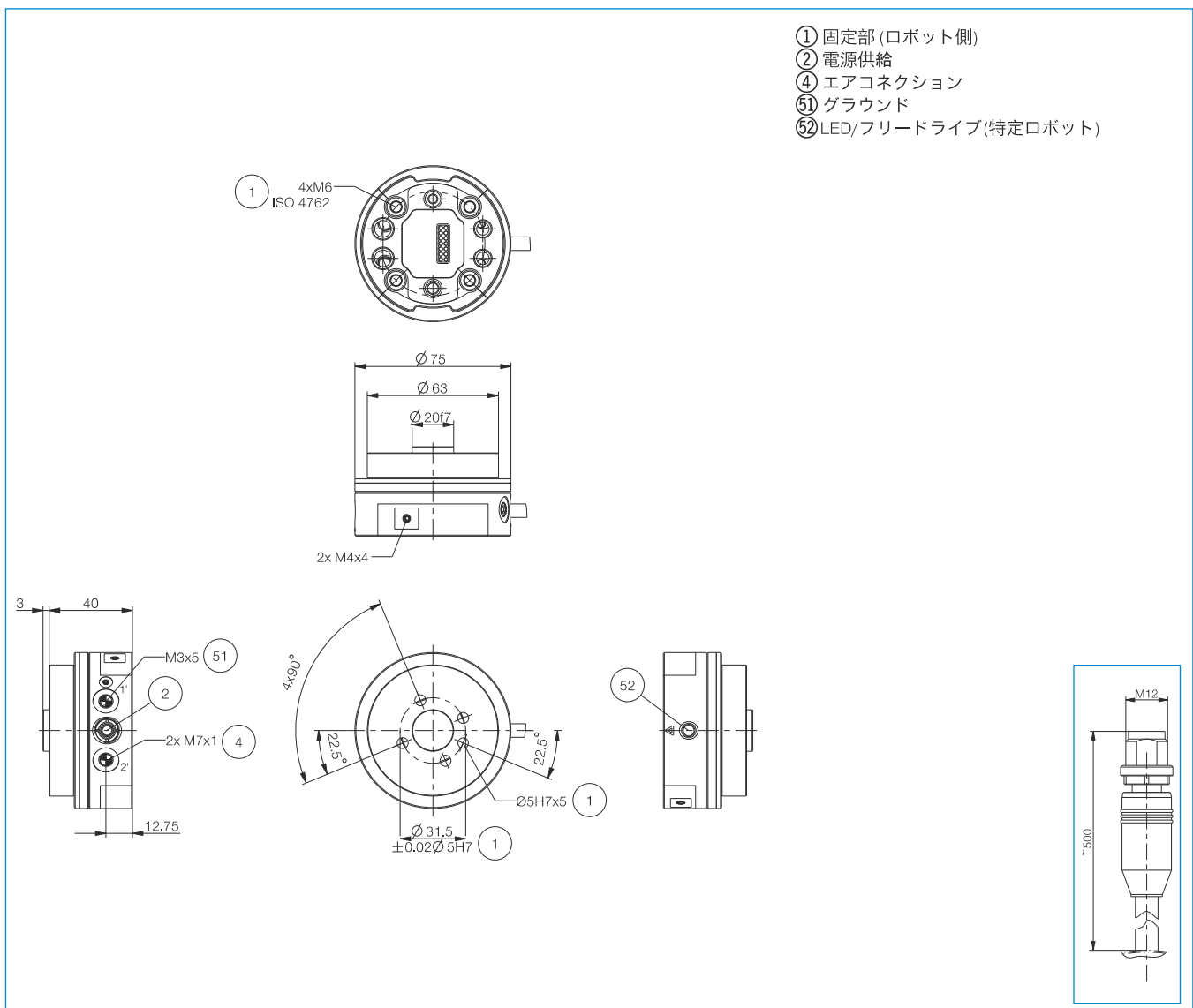


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-14-05-A
適用ロボット	ABB SWIFTI - CRB1100
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 31,5
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ	M12, 12ピン
ロックストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0,05
くり返し精度 Z [mm]	0,05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1,0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0,42



ツールチェンジャ

LWR50F-15-01-A

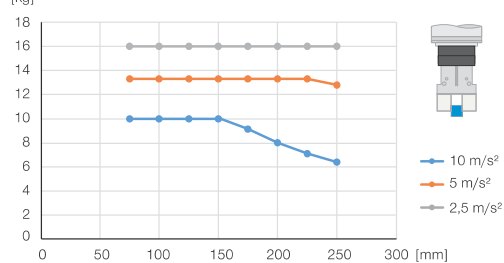
仕様



MOTCH

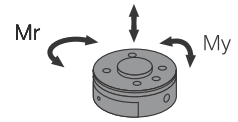
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

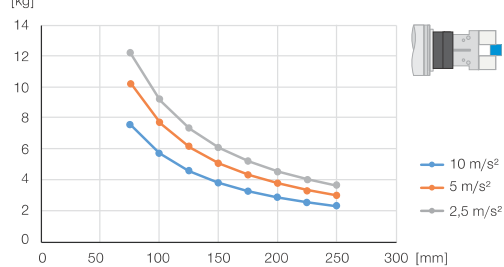
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリップ



LWR50L-03-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00003-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00006-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他

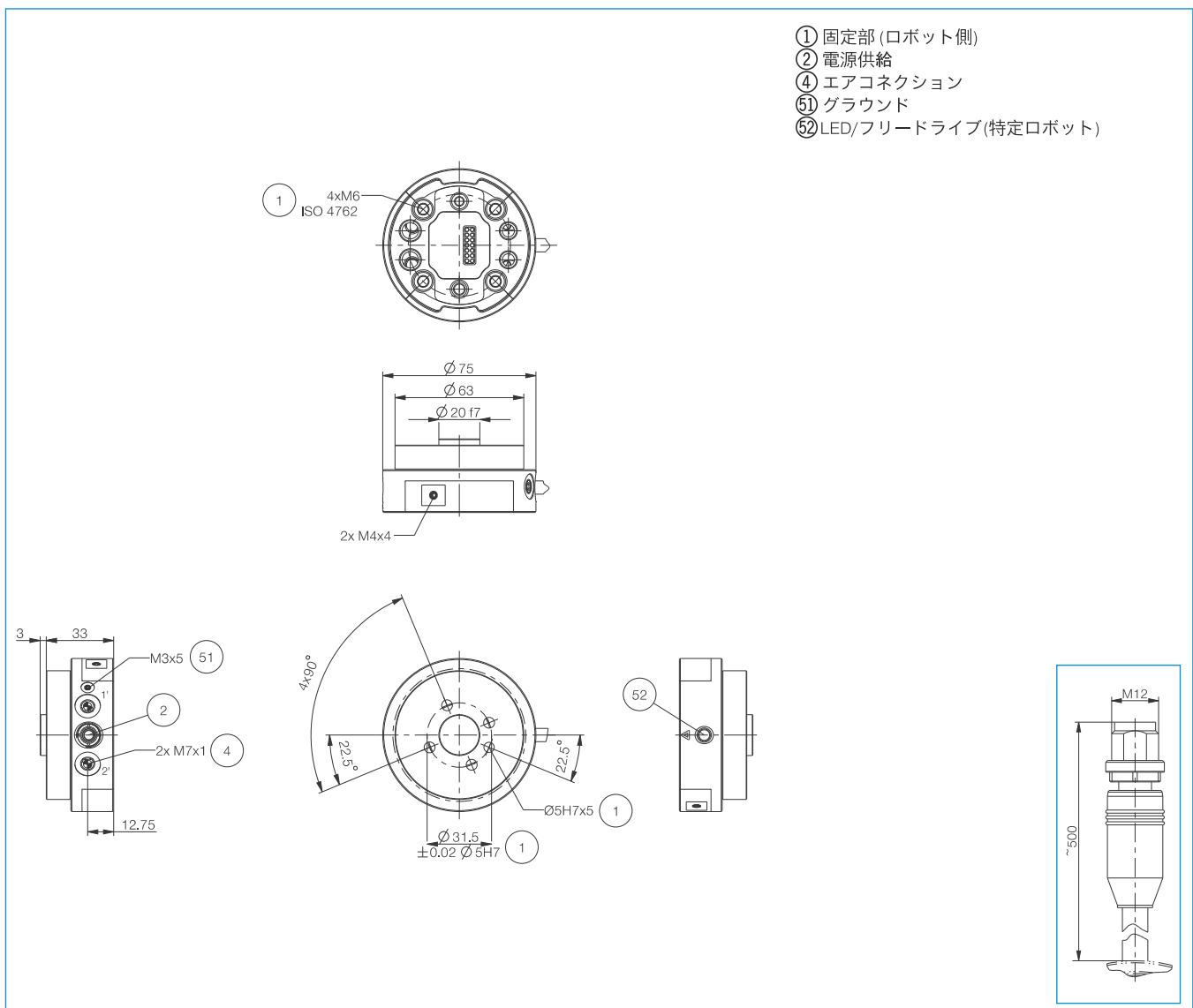


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-15-01-A
適用ロボット	ABB IRB1100
制御	Digital I/O
EN ISO 9409-1	PCD 31,5
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ	M12, 12ピン
ロッキングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.39



ツールチェンジャ

LWR50F-15-04-A

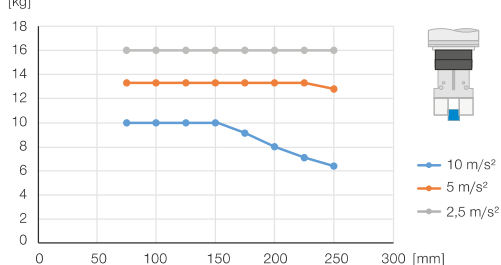
仕様



MOTCH

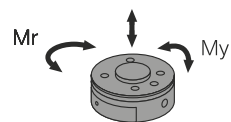
垂直方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



許容荷重・許容モーメント

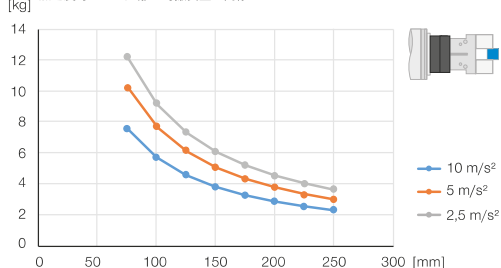
静的な値を示します



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

水平方向

加速度毎の重心距離と可搬質量の関係



推奨アクセサリ



グリッパ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート) / M12
プラグ(ストレート)



SCM-C-00-00-A
スマートコミュニケーションモジュール

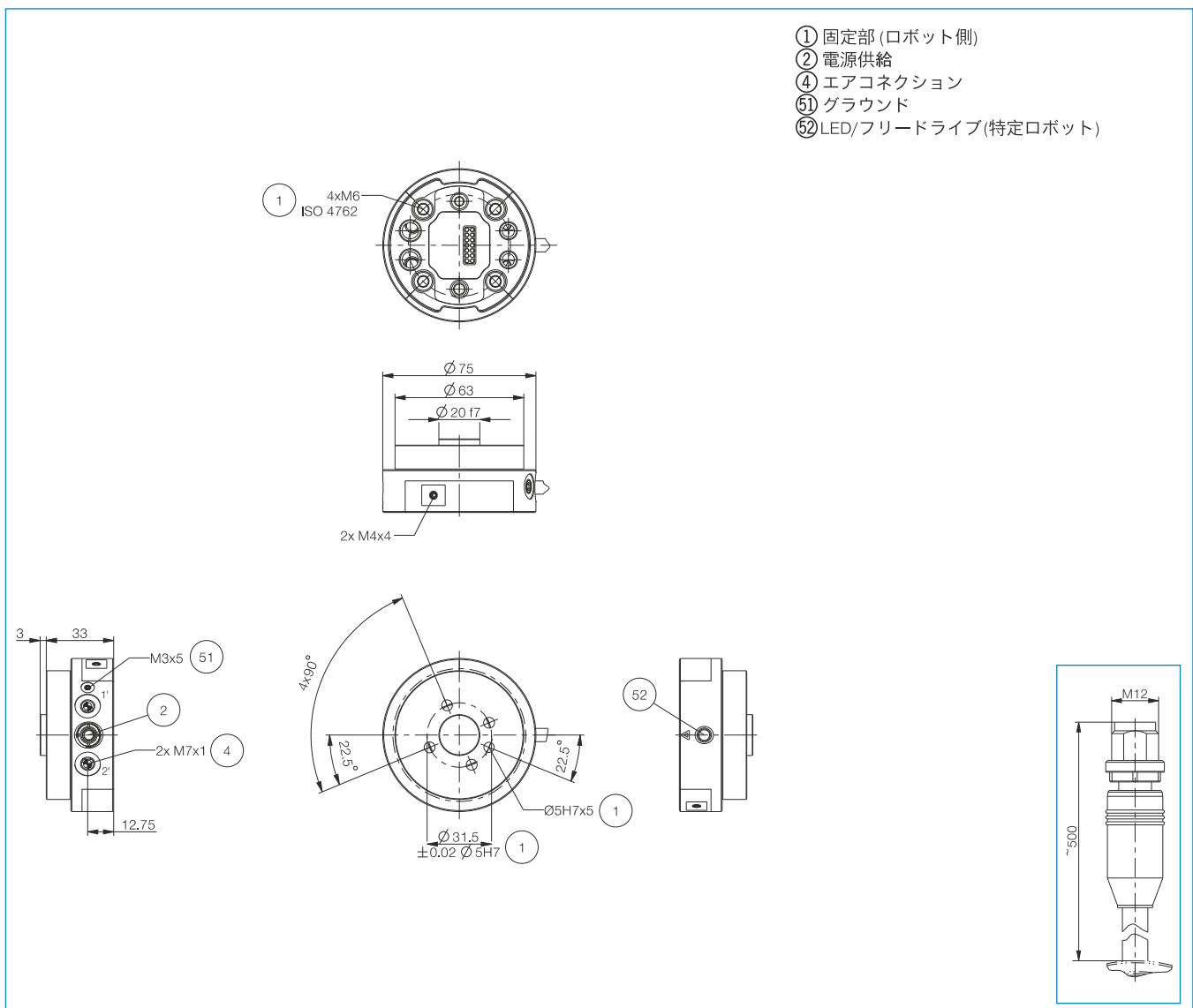


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

品番	技術データ
適用ロボット	ABB IRB1100
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 31,5
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ	M12, 12ピン
ロックングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結時の最大オフセット X, Y [mm]	1.0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.39



ツールチェンジャ

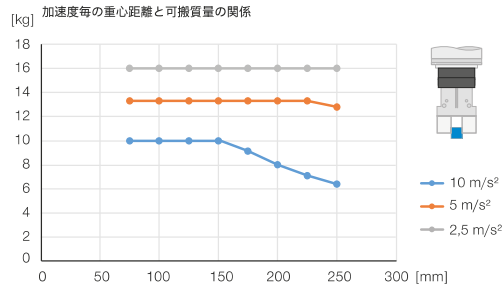
LWR50F-15-05-A

仕様



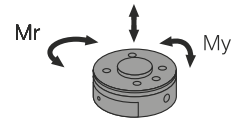
MOTCH

垂直方向



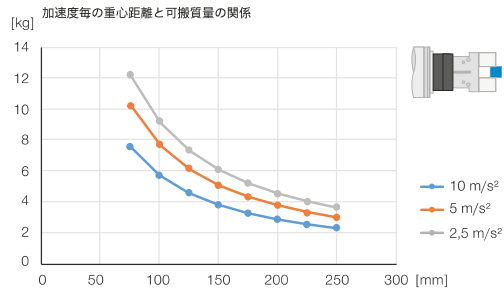
許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



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

水平方向



推奨アクセサリ



グリップ



LWR50L-02-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-03-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-22-00001-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



LWR50L-23-00002-A
ツールチェンジャ(ツール側)一体式



コネクタ / その他



CSTE01483
ケーブル5m M12ソケット(ストレート)



KAG500IL
ケーブル5m M12ソケット(ストレート) / M12
プラグ(ストレート)



SCM-C-00-00-A
スマートコミュニケーションモジュール

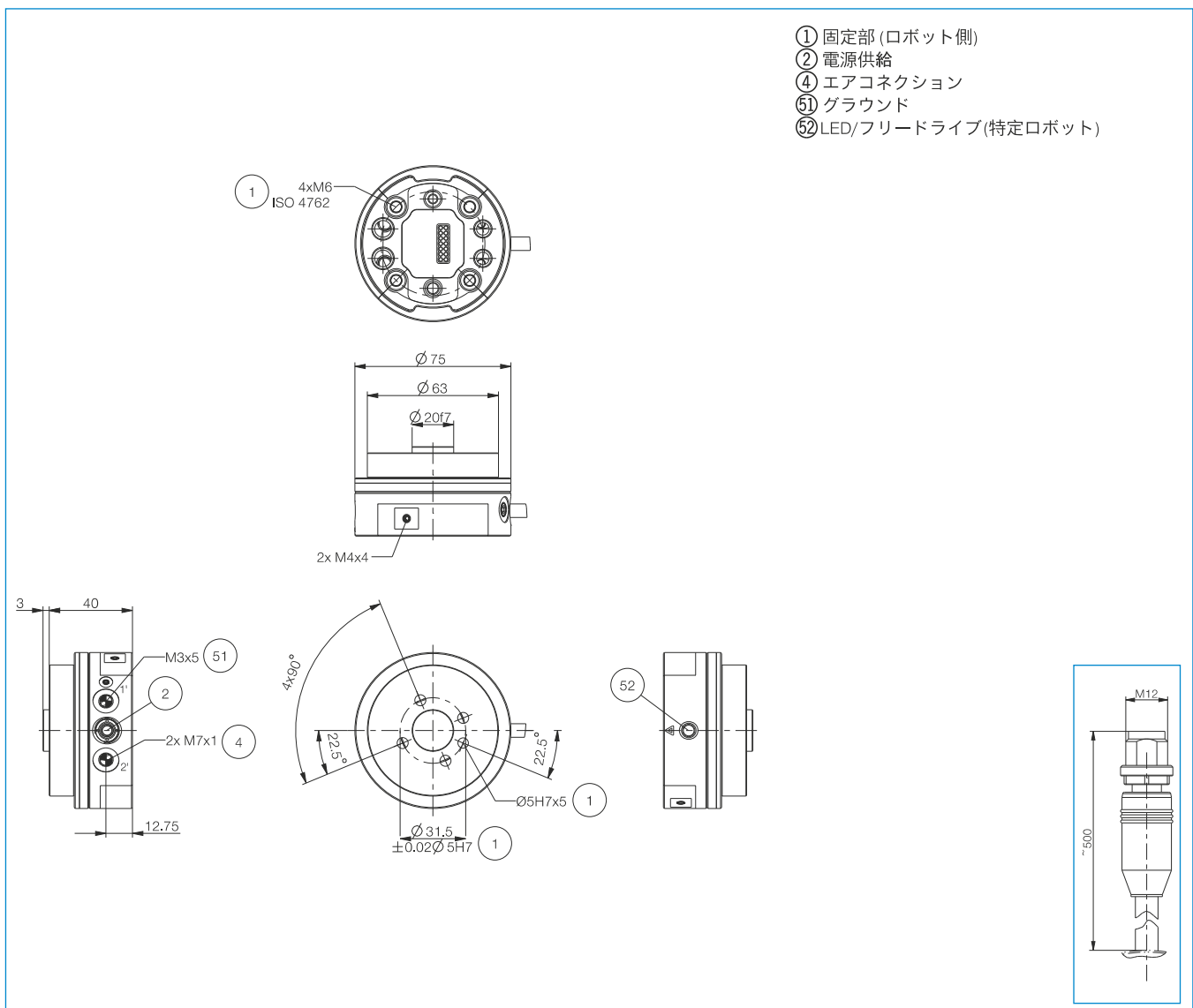


WVM7
ワンタッチ継手(L形)



ZUB123084
タイマウント

▶ 技術データ	
品番	LWR50F-15-05-A
適用ロボット	ABB IRB1100
制御	IO-Link
EN ISO 9409-1	PCD 31,5
最大可搬質量 [kg]	25
コネクタ	M12, 12ピン
ロックングストローク [mm]	1
電気インターフェース	内蔵
空気圧インターフェース	内蔵
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
くり返し精度 X, Y [mm]	0,05
くり返し精度 Z [mm]	0,05
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1,0
使用温度 [°C]	5 ... +60
使用可能サイクル数	100,000
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0,44



ツールチェンジャー一体型グリッパ

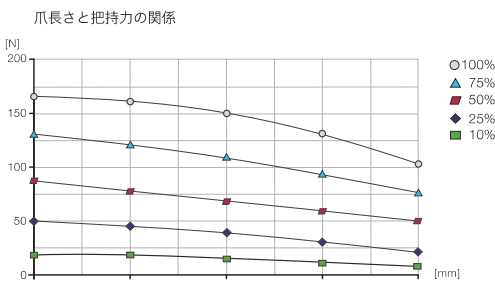
LWR50L-02-00001-A

仕様



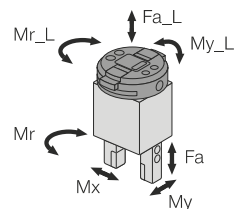
MOTCH

把持力線図



許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	25
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	25
Fa_L [N]	500	My [Nm]	25
		Fa [N]	500

品番

概要

ISO/TS 15066に基づく仕様
制御
使用温度 [°C]
IEC 60529に基づく保護等級
質量 [kg]

技術データ

LWR50L-02-00001-A

適合
IO-Link
5 ... +50
IP 40
1.60

ツールチェンジャ仕様

電極
ストローク [mm]
くり返し精度 X, Y [mm]
くり返し精度 Z [mm]
連結力 [N]
分離力 [N]
連結時の最大オフセット X,Y [mm]

内蔵
1
0.05
0.05
50
0
1.0

グリッパ仕様

適合シリーズ
HRCタイプ
ケーブル
駆動
位置検出機能
ストローク(片側) [mm]
ストローク, 調整可能(片側) [mm]
最小把持力[N]
最大把持力 [N]
ISO/TS 15066適合把持力[N]
制御遅れ [s]
最大爪質量(片側) [kg]
最大爪長さ [mm]
最大爪移動速度 把持力制御 [mm/s]
最大爪移動速度 速度制御 [mm/s]
くり返し精度 +/- [mm]
電圧 [V]
最大消費電流 [A]
必要最小移動距離 [mm]

LWR50F-xx-03/04/05
協働
内部配線
電動
プロセスデータ
40
40
15
165
< 140
0.125
0.3
80
24
55
0.05
24
1.6
2

▶ 推奨アクセサリ



コネクタ / その他

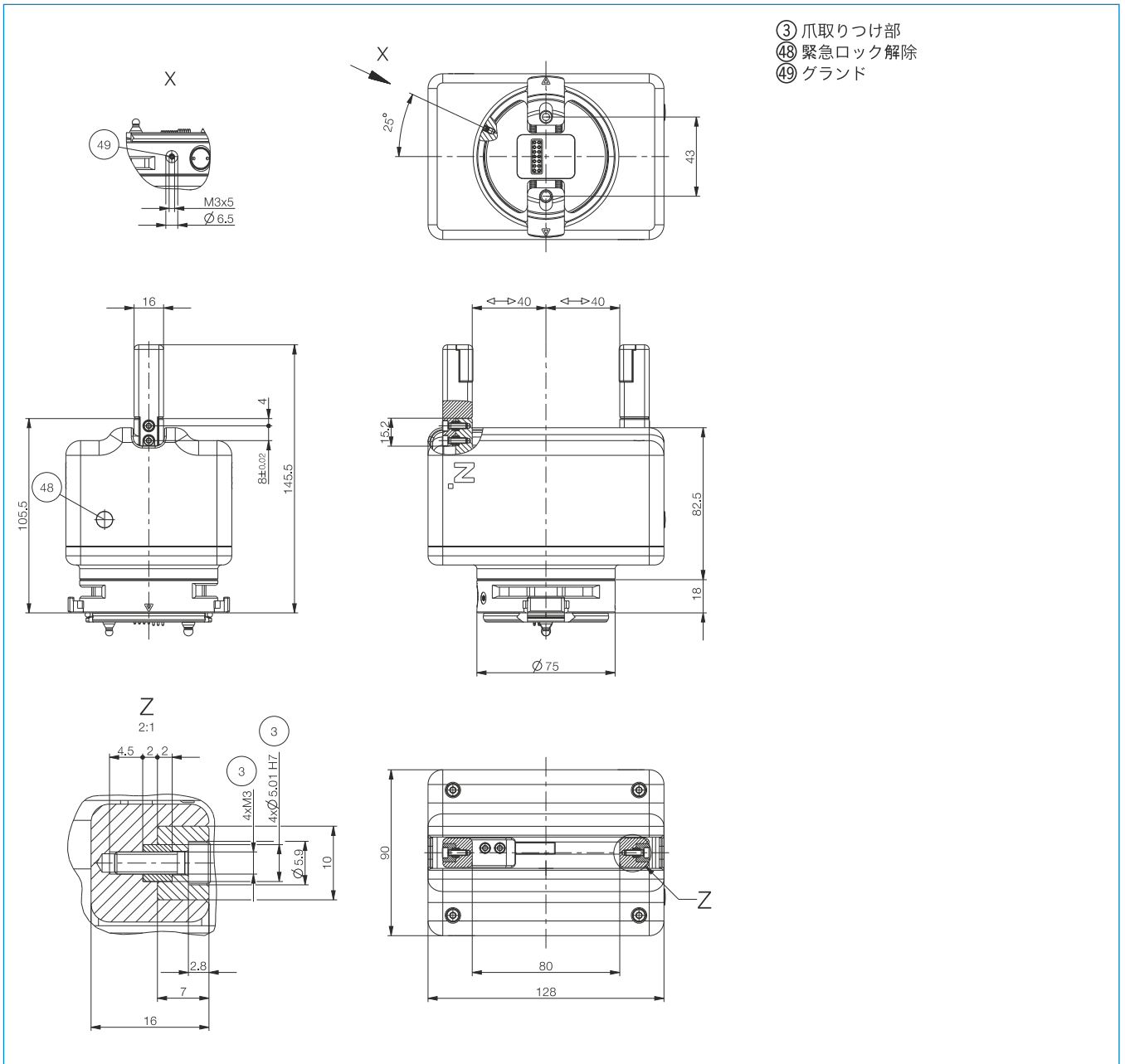


ALWR1-50-A
ストレージステーション

▶ ストレージステーション推奨アクセサリ



NJ5-E2SK-01
近接スイッチケーブル0.3m M8プラグ



ツールチェンジャー体型グリッパ

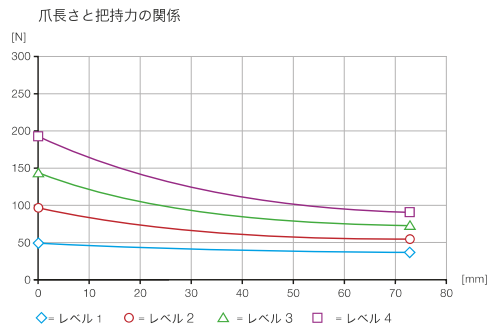
LWR50L-03-00001-A

仕様



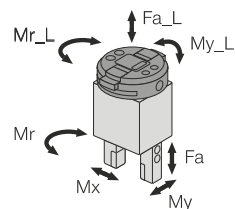
MOTCH

把持力線図



許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5.5
		Fa [N]	200

技術データ

LWR50L-03-00001-A

品番	LWR50L-03-00001-A
概要	
ISO/TS 15066に基づく仕様	適合
制御	IO-Link
使用温度 [°C]	5 ... +50
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.77
ツールチェンジャ仕様	
電極	内蔵
ストローク [mm]	1
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
グリッパ仕様	
適合シリーズ	LWR50F-xx-03/04/05
HRCタイプ	協働
ケーブル	内部配線
駆動	電動
位置検出機能	プロセスデータ
ストローク(片側) [mm]	10
最大把持力(調整可能)/開 [N]	190
最大把持力(調整可能)/閉 [N]	190
ISO/TS 15066 適合把持力[N]	<140
制御遅れ[s]	0.03
最大爪質量(片側) [kg]	0.1
最大爪長さ [mm]	80
くり返し精度 +/- [mm]	0.05
電圧 [V]	24
最大消費電流 [A]	1
必要最小移動距離 [mm]	0.5

▶ 推奨アクセサリ



コネクタ / その他

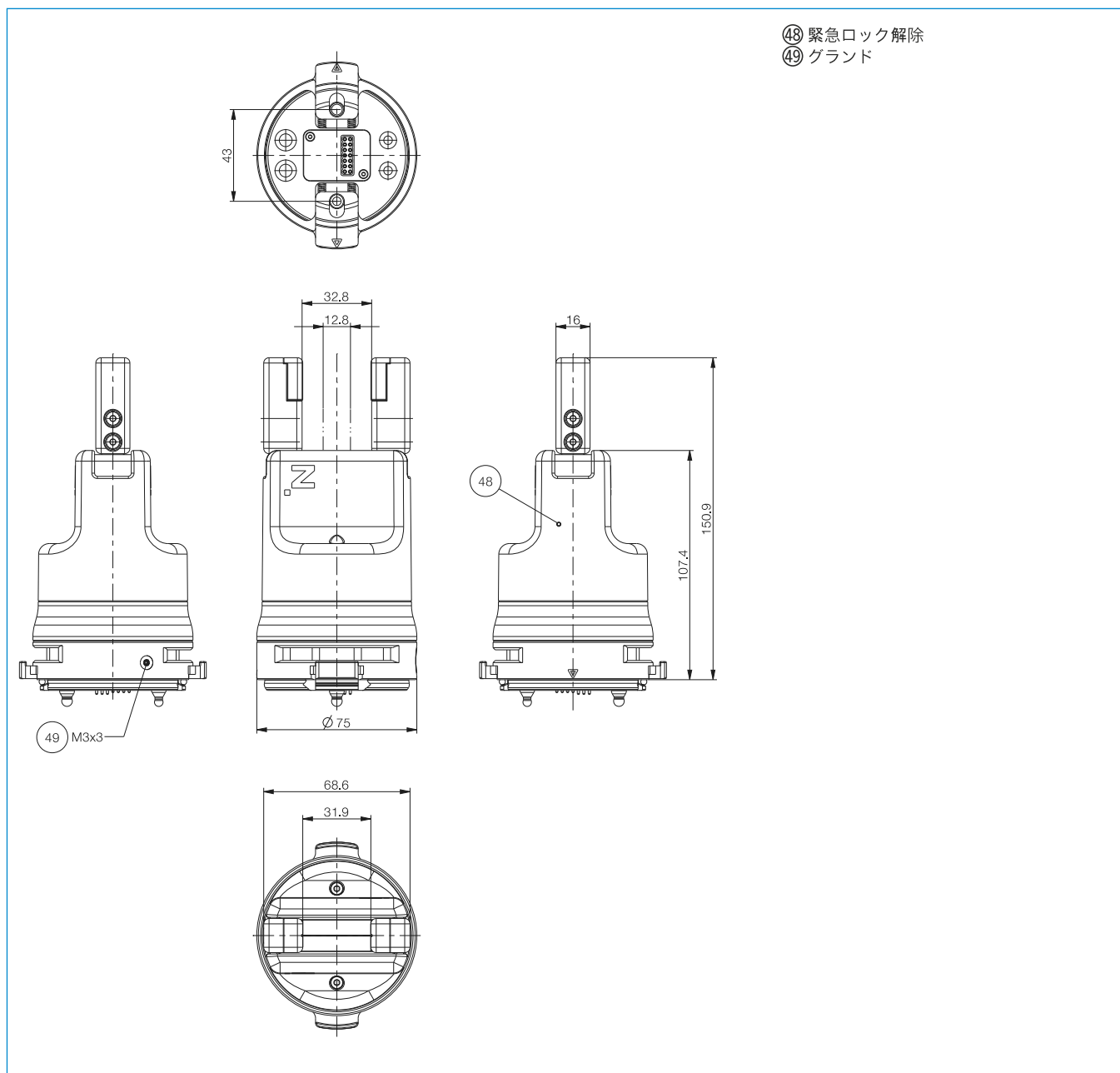


ALWR1-50-A
ストレージステーション

▶ ストレージステーション推奨アクセサリ



NJ5-E2SK-01
近接スイッチ ケーブル0.3m M8プラグ



ツールチェンジャー一体型グリッパ

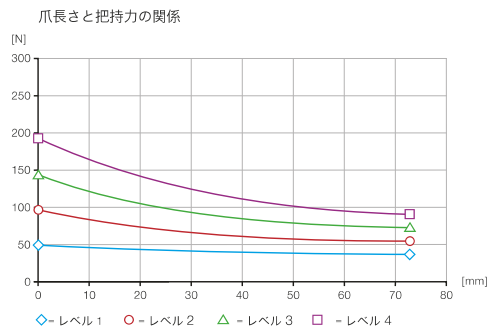
LWR50L-03-00002-A

仕様



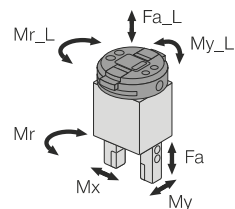
MOTCH

把持力線図



許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7.0
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7.0
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5.5
		Fa [N]	200.0

技術データ

LWR50L-03-00002-A

品番	
概要	
ISO/TS 15066に基づく仕様	適合
制御	デジタル I/O
使用温度 [°C]	5 ... +50
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.77
ツールチェンジャ仕様	
電極	内蔵
ストローク [mm]	1
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
グリッパ仕様	
適合シリーズ	LWR50F-xx-01/02
HRCタイプ	協働
ケーブル	内部配線
駆動	電動
位置検出機能	アナログ 0...10 V
ストローク(片側) [mm]	10
セルフロック機構	機械式
最大把持力(調整可能)/開 [N]	190
最大把持力(調整可能)/閉 [N]	190
ISO/TS 15066 適合把持力[N]	<140
クロー징タイム[s]	0.19
オープニングタイム[s]	0.19
制御遅れ[s]	0.03
最大爪質量(片側) [kg]	0.1
最大爪長さ [mm]	80
くり返し精度 +/- [mm]	0.05
電圧 [V]	24
最大消費電流 [A]	1.0
必要最小移動距離 [mm]	0.5

▶ 推奨アクセサリ



コネクタ / その他

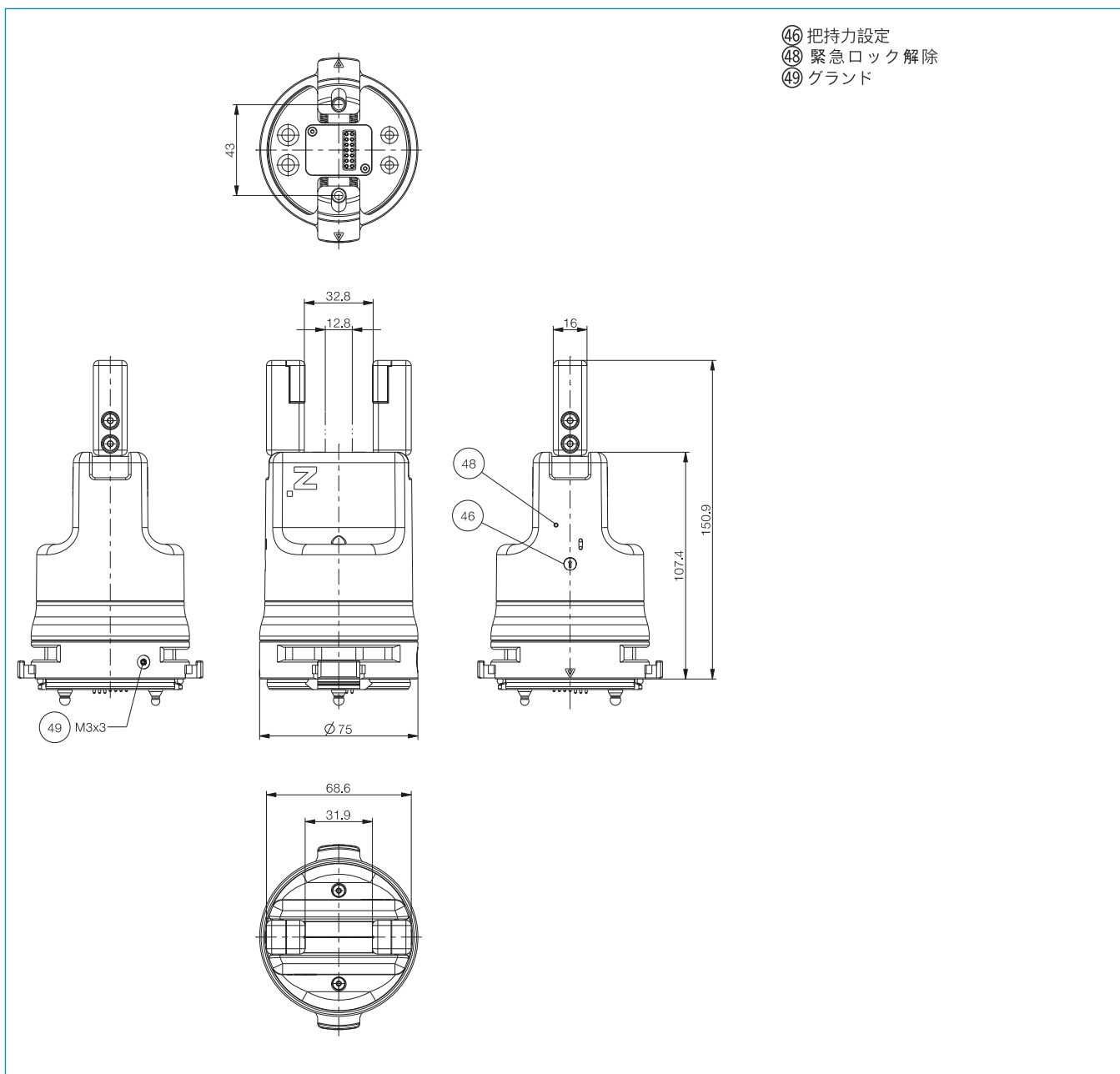


ALWR1-50-A
ストレージステーション

▶ ストレージステーション推奨アクセサリ



NJ5-E2SK-01
近接スイッチ ケーブル0.3m M8プラグ



ツールチェンジャー体型グリッパ

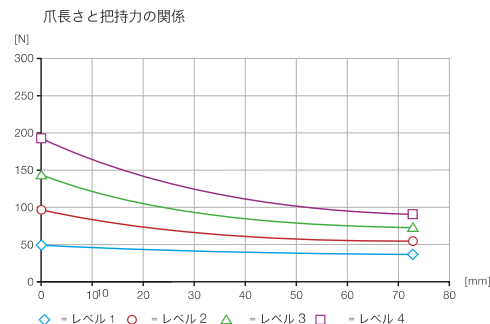
LWR50L-03-00003-A

仕様



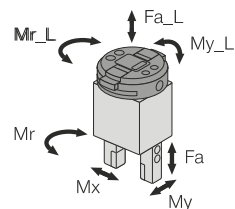
MOTCH

把持力線図



許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5.5
		Fa [N]	200

技術データ

LWR50L-03-00003-A

品番	
概要	
ISO/TS 15066に基づく仕様	適合
制御	デジタル I/O
使用温度 [°C]	5 ... +50
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.77
ツールチェンジャ仕様	
電極	内蔵
ストローク [mm]	1
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
グリッパ仕様	
適合シリーズ	LWR50F-xx-01/02
HRCタイプ	協働
ケーブル	内部配線
駆動	電動
ストローク(片側) [mm] セルフ	10
ロック機構	機械式
最大把持力(調整可能)/開 [N]	190
最大把持力(調整可能)/閉 [N]	190
ISO/TS 15066 適合把持力[N]	<140
クロー징タイム[s]	0.19
オープニングタイム[s]	0.19
制御遅れ[s]	0.03
最大爪質量(片側) [kg]	0.1
最大爪長さ [mm]	80
くり返し精度 +/- [mm]	0.05
電圧 [V]	24
最大消費電流 [A]	1.0
必要最小移動距離 [mm]	0.5

▶ 推奨アクセサリ



コネクタ / その他

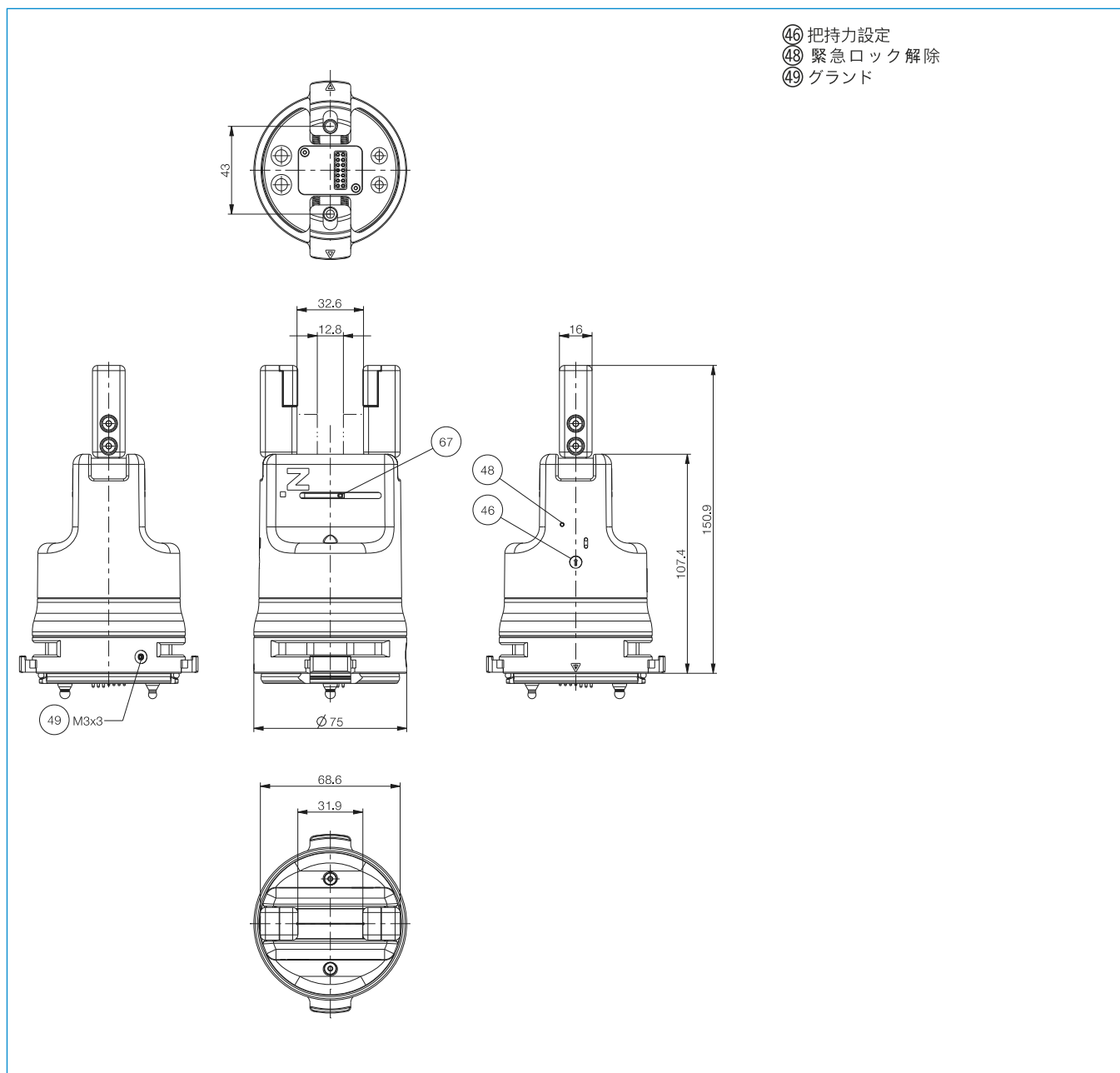


ALWR1-50-A
ストレージステーション

▶ ストレージステーション推奨アクセサリ



NJ5-E2SK-01
近接スイッチ ケーブル0.3m M8プラグ



ツールチェンジャー体型グリッパ

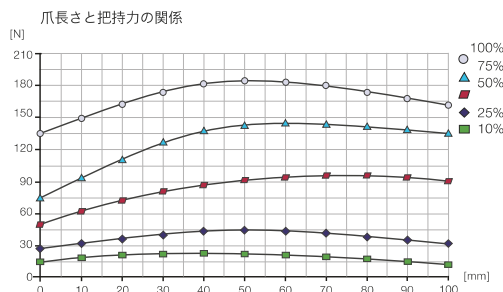
LWR50L-22-00001-A

仕様



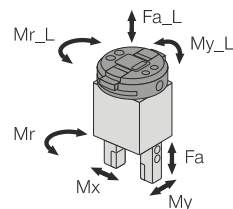
MOTCH

把持力線図



許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	25
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	25
Fa_L [N]	500	My [Nm]	25
		Fa [N]	500

技術データ

LWR50L-22-00001-A

品番	LWR50L-22-00001-A
概要	
制御	IO-Link
使用温度 [°C]	5 ... +50
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	1.9
ツールチェンジャ仕様	
電極	内蔵
ストローク [mm]	1
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
グリッパ仕様	
適合シリーズ	LWR50F-xx-03/04/05
ケーブル	外部配線
駆動	電動
ドライブ	BLDC モータ
位置検出機能	プロセスデータ
ストローク(片側) [mm]	40
最小把持力 [N]	10
最大把持力[N]	180
制御遅れ [S]	0.1
最大爪質量(片側) [kg]	0.3
最大爪長さ [mm]	100
最大爪移動速度 [mm/s]	120
くり返し精度 +/- [mm]	0.02
電圧 [V]	24
最大消費電流 [A]	2.0
必要最小移動距離 [mm]	3

▶ 推奨アクセサリ



コネクタ / その他

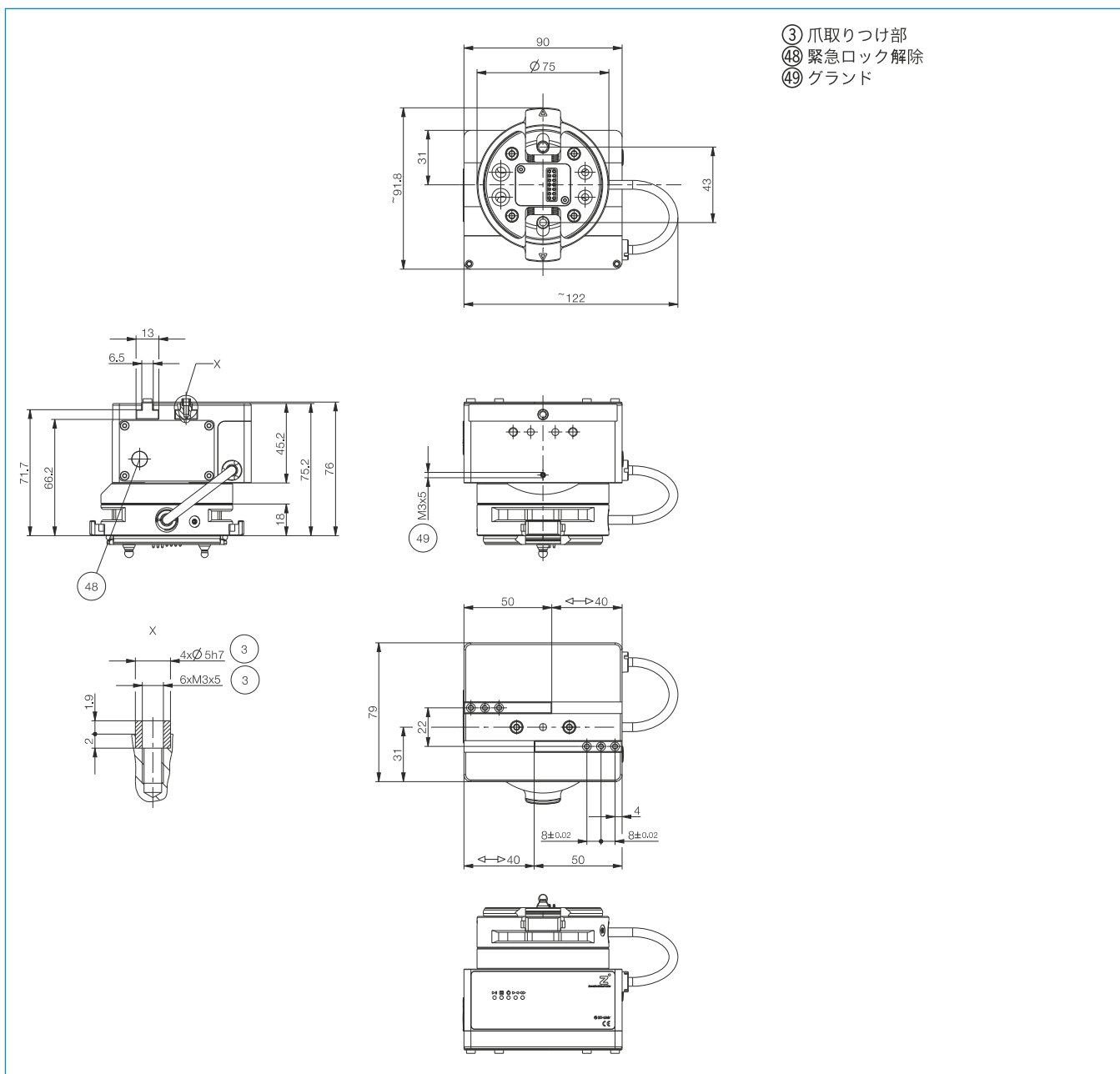


ALWR1-50-A
ストレージステーション

▶ ストレージステーション推奨アクセサリ



NJ5-E2SK-01
近接スイッチケーブル0.3m M8プラグ



ツールチェンジャー体型グリッパ

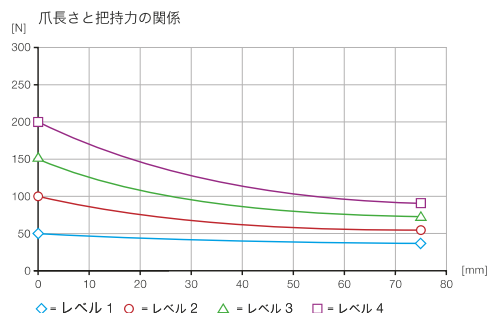
LWR50L-23-00002-A

仕様



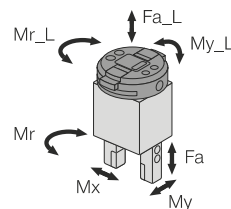
MOTCH

把持力線図



許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7.0
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7.0
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5.5
		Fa [N]	200.0

技術データ

LWR50L-23-00002-A

品番	LWR50L-23-00002-A
概要	
制御	IO-Link
使用温度 [°C]	5 ... +60
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0.73
ツールチェンジャ仕様	
電極	内蔵
ストローク [mm]	1
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
グリッパ仕様	
適合シリーズ	LWR 50F-xx -03 /04/05
位置決め	可能
位置検出機能	プロセスデータ
ケーブル	外部配線
駆動	電動
ストローク(片側) [mm]	10
セルフロック機構	機械式
最大把持力(調整可能)/開 [N]	200
最大把持力(調整可能)/閉 [N]	200
クロー징タイム [s]	0.19
オープニングタイム [s]	0.19
制御遅れ [s]	0.03
最大爪質量(片側) [kg]	0.1
最大爪長さ [mm]	80
くり返し精度 +/- [mm]	0.02
電圧 [V]	24
最大消費電流 [A]	1.0
必要最小移動距離 [mm]	0.5
PWIS フリー	適合
RoHs	適合

▶ 推奨アクセサリ



コネクタ / その他

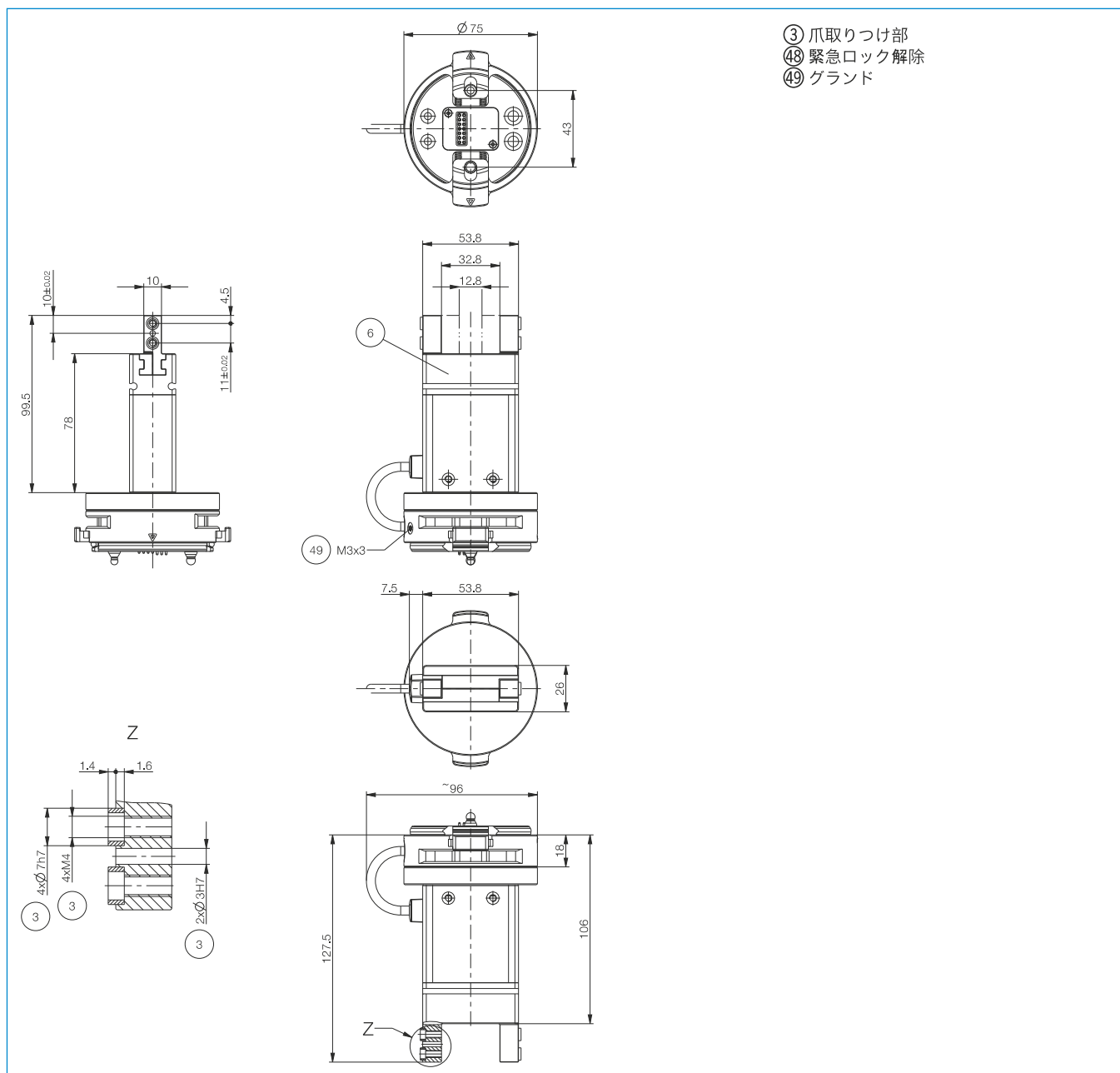


ALWR1-50-A
ストレージステーション

▶ ストレージステーション推奨アクセサリ



NJ5-E2SK-01
近接スイッチ ケーブル0.3m M8プラグ



ツールチェンジャー体型グリッパ

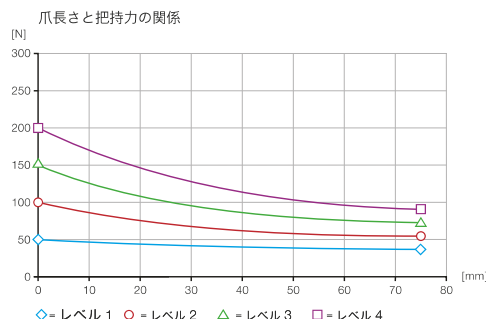
LWR50L-23-00006-A

▶ 仕様



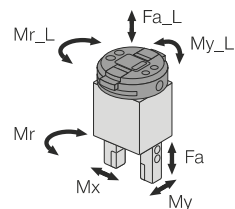
MATCH

▶ 把持力線図



▶ 許容荷重・許容モーメント

静的な値を示します



Mr_L [Nm]	20	Mr [Nm]	7.0
My_L [Nm]	40	Mx [Nm]	7.0
Fa_L [N]	500	My [Nm]	5.5
		Fa [N]	200.0

▶ 技術データ

LWR50L-23-00006-A

品番	LWR50L-23-00006-A
概要	
制御	デジタル I/O
使用温度 [°C]	5 ... +60
IEC 60529に基づく保護等級	IP40
質量 [kg]	0,725
ツールチェンジャー仕様	
電極	内蔵
ストローク [mm]	1
くり返し精度 X, Y [mm]	0.05
くり返し精度 Z [mm]	0.05
連結力 [N]	50
分離力 [N]	0
連結時の最大オフセット X,Y [mm]	1.0
グリッパ仕様	
適合シリーズ	LWR 50 F-xx-01/02
位置検出機能	アナログ 0... 10V
ケーブル	外部配線
駆動	電動
ストローク(片側) [mm]	10
セルフロック機構	機械式
最大把持力(調整可能)/開 [N]	200
最大把持力(調整可能)/閉 [N]	200
クロー징タイム [s]	0,19
オープニングタイム [s]	0,19
制御遅れ [s]	0,03
最大爪質量(片側) [kg]	0,1
最大爪長さ [mm]	80
くり返し精度 +/- [mm]	0,02
電圧 [V]	24
最大消費電流 [A]	1,0
必要最小移動距離 [mm]	0,5

▶ 推奨アクセサリ



コネクタ / その他



ALWR1-50-A
ストレージステーション

▶ ストレージステーション推奨アクセサリ



NJ5-E2SK-01
近接スイッチ ケーブル0.3m M8プラグ

