

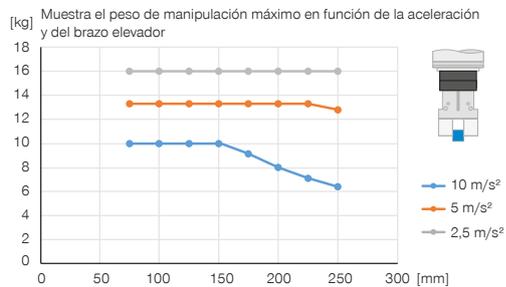
# MATCH - MÓDULO ROBOT

## LWR50F-10-01-A

### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

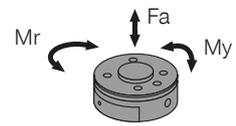


#### ► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada



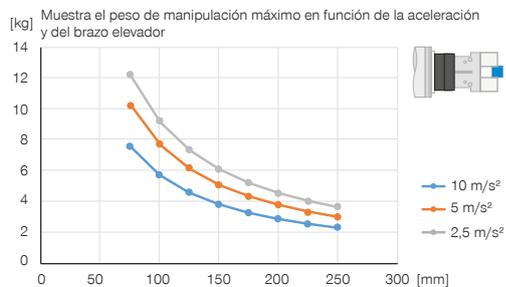
#### ► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

#### ► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada



### ► ACCESORIOS RECOMENDADOS



#### COMPONENTES DE AGARRE



**LWR50L-03-00003-A**  
Match - Pinzas



#### CONEXIONES/OTROS



**WVM7**  
Racores angulares



**ZUB123084**  
Alivio de la tensión

Referencia	▶ Datos técnicos
	<b>LWR50F-10-01-A</b>
Apropiado para tipo robot	DOOSAN M- / H- / A-Serie
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.32

