

# MATCH - MÓDULO ROBOT

## LWR50F-13-01-A

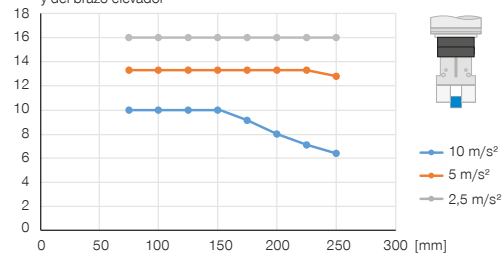
### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



**MATCH**

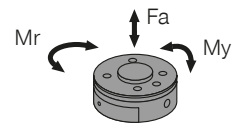
#### ► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



#### ► Fuerzas y momentos

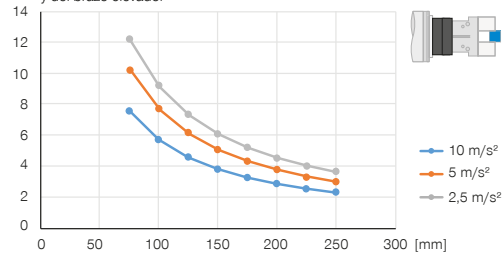
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

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

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



### ► ACCESORIOS RECOMENDADOS



#### COMPONENTES DE AGARRE



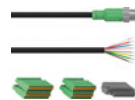
**LWR50L-03-00003-A**  
Match - Pinzas



#### CONEXIONES/OTROS



**WVM7**  
Racores angulares



**ZUB000034**  
Conexión



**ZUB123084**  
Alivio de la tensión

Referencia	▶ Datos técnicos
	<b>LWR50F-13-01-A</b>
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 15000 GoFa
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	NPN
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 3 polos
Conexión 2	Macho, M8, 4 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]	0.3

