

# MATCH - MODUŁ ROBOTA

## LWR50F-13-01-A

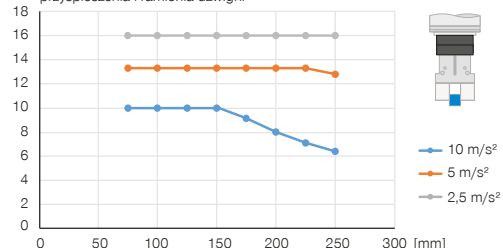
### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



**MATCH**

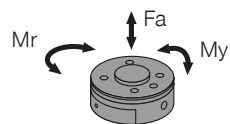
#### ► Konstrukcja pionowa z wycentrowaną siłą utrzymującą

Pokazuje maksymalny ciężar manipulacyjny w zależności od przyspieszenia i ramienia dźwigni



#### ► Siły i momenty

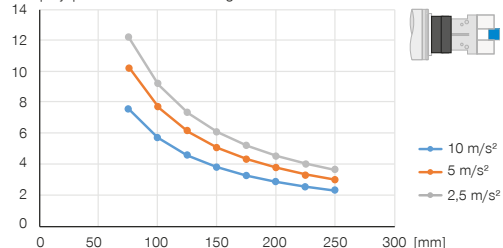
Przedstawia siły statyczne i momenty.



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-03-00003-A**  
Match - Chwytyki



#### PRZYŁĄCZA/POZOSTAŁE



**WVM7**  
Złącze skręcane kątowno-wychyłne



**ZUB000034**  
Przewód przyłączeniowy



**ZUB123084**  
Odciążenie od naprężeń

Nr katalogowy	► Dane techniczne
	<b>LWR50F-13-01-A</b>
Pasuje do typ robota	ABB CRB 15000 GoFa
Sterowanie	Wersją I/O
Logika IO	NPN
Kołnierz montażowy wg EN ISO 9409-1	TK 50
Masa manipulacyjna maks. [kg]	25
Przewód przyłączeniowy	Wtyk, M8, 3-biegunowe
Przewód przyłączeniowy 2	Wtyk, M8, 4-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]	0.3

