

MATCH - MODULE ROBOT

LWR50F-13-04-A

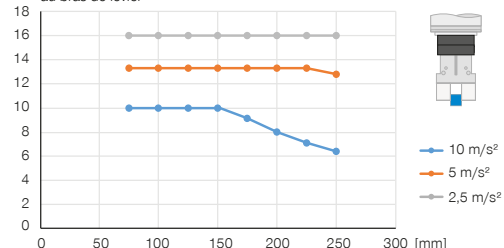
SPÉCIFICATIONS PRODUIT



MATCH

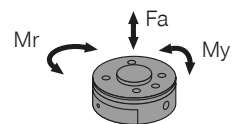
Structure verticale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



Forces et couples

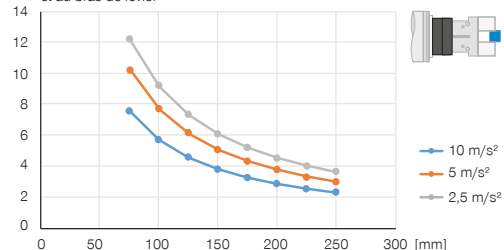
Affichage des forces et couples statiques



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

Structure horizontale avec force de maintien centrée

[kg] Montre le poids de manutention maximal par rapport à l'accélération et au bras de levier



ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
Match - Pinces



LWR50L-03-00001-A
Match - Pinces



LWR50L-22-00001-A
Match - Pinces



LWR50L-23-00002-A
Match - Pinces



RACCORDS / AUTRES



CSTE01483
Câble de connexion droit 5 m - Prise M12



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



SCM-C-05-00-A
Smart Communication Module



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande		► Caractéristiques techniques
		LWR50F-13-04-A
Pour type de robot		ABB CRB 15000 GoFa
Commande		IO-Link
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1		TK 50
Poids de manutention max. [kg]		25
Câble de raccordement		Prise, M8, 3 pôles
Câble de raccordement 2		Prise, M8, 4 pôles
Course de verrouillage [mm]		1
Transfert électrique de l'énergie		intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie		intégrée
Force de serrage [N]		50
Force de desserrage [N]		0
Précision de répétition en X, Y [mm]		0.05
Précision de répétition en Z [mm]		0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]		1.0
Température de service [°C]		5 ... +60
Durée de vie en cycles		100000
Protection de IEC 60529		IP40
Poids [kg]		0.3

