

MATCH - ROBOTERMODUL

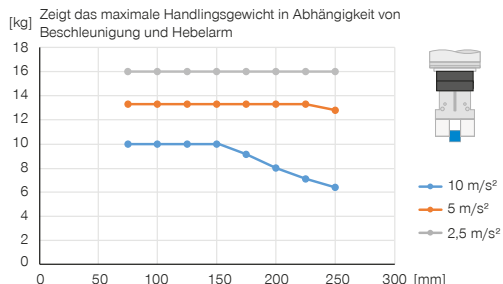
LWR50F-14-05-A

► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



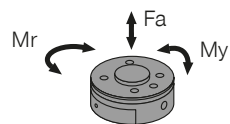
MATCH

► Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



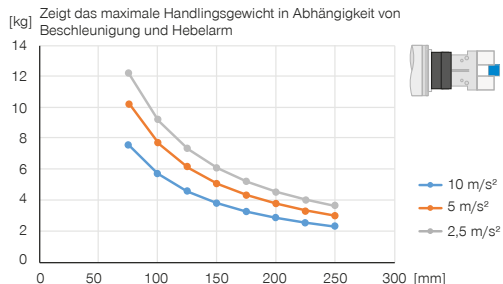
► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



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

► Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



GREIFKOMPONENTEN



LWR50L-02-00001-A
Match - Greifer



LWR50L-03-00001-A
Match - Greifer



LWR50L-22-00001-A
Match - Greifer



LWR50L-23-00002-A
Match - Greifer



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



KAG500IL
Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12



SCM-C-05-10-A
Smart Communication Module



WVM7
Winkel-Schwenk-Verschraubung



ZUB123084
Zugentlastung

| ▶ Technische Daten | |
|--|------------------------|
| Bestell-Nr. | LWR50F-14-05-A |
| Passend für Robotertyp | ABB CRB 1100 SWIFTI |
| Ansteuerung | IO-Link |
| Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1 | TK 31,5 |
| Handlingsgewicht max. [kg] | 25 |
| Anschlussleitung | Stecker, M12, 12-polig |
| Verriegelungshub [mm] | 1 |
| Energieübertragung elektrisch | integriert |
| Energieübertragung pneumatisch | integriert |
| Anzugskraft [N] | 50 |
| Lösekraft [N] | 0 |
| Wiederholgenauigkeit in X, Y [mm] | 0,05 |
| Wiederholgenauigkeit in Z [mm] | 0,05 |
| Achsversatz beim Koppeln max. in X, Y [mm] | 1,0 |
| Betriebstemperatur [°C] | 5 ... +60 |
| Lebensdauer in Zyklen | 100.000 |
| Schutzart nach IEC 60529 | IP40 |
| Gewicht [kg] | 0,45 |

