

MATCH - ROBOTERMODUL

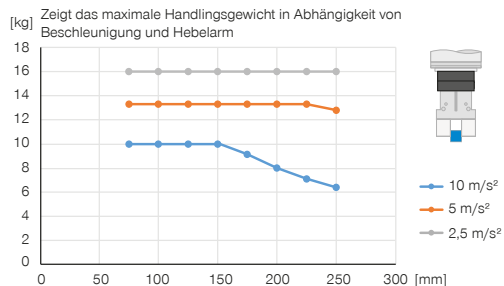
LWR50F-15-01-A

▶ PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



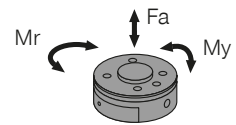
MATCH

▶ Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



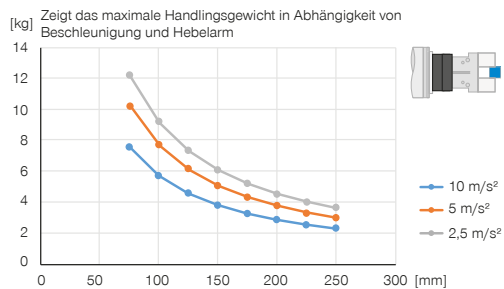
▶ Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



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

▶ Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG



GREIFKOMPONENTEN



LWR50L-03-00002-A
Match - Greifer



LWR50L-03-00003-A
Match - Greifer



LWR50L-23-00006-A
Match - Greifer



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



WVM7
Winkel-Schwenk-Verschraubung



ZUB123084
Zugentlastung

Bestell-Nr.	Technische Daten
Passend für Robotertyp	ABB IRB1100
Ansteuerung	Digital I/O
IO-Logik	PNP
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]	0,4

