

MATCH - 机器人模块

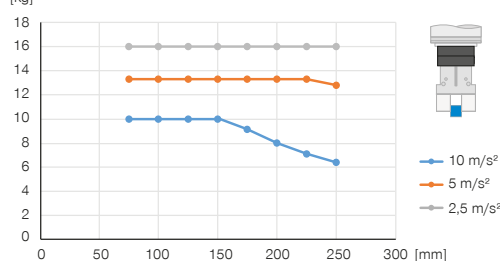
LWR50F-15-04-A

▶ 产品规格



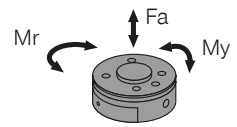
▶ 竖直结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



▶ 力和力矩

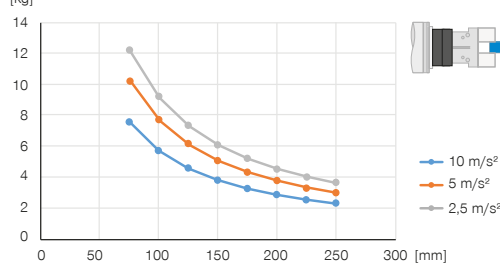
显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构, 保持力定心

图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



▶ 配件建议

夹爪组件

- LWR50L-02-00001-A**
Match - 机械抓手
- LWR50L-03-00001-A**
Match - 机械抓手
- LWR50L-22-00001-A**
Match - 机械抓手
- LWR50L-23-00002-A**
Match - 机械抓手

接口 / 其他

- CSTE01483**
连接电缆 直线 5 m - M12 插座
- KAG500IL**
插入式直连接头 5 m - M12连接头, 母头
- SCM-C-00-00-A**
智能通信模块
- WVM7**
角度接头-快接式
- ZUB123084**
应力消除

订购编号	▶ 技术数据
适用于机器人类型	ABB IRB1100
通讯方式	IO-Link
依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰	TK 31.5
最大搬运重量 [kg]	25
连接线	连接头, M12, 12针
锁定行程 [mm]	1
电传输	集成
气体传输	集成
拧紧力 [N]	50
释放力 [N]	0
X,Y轴重复定位 [mm]	0.05
Z轴重复定位 [mm]	0.05
X,Y上对接偏差最大值 [mm]	1.0
操作温度 [°C]	5 ... +60
使用周期	100000
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.4

