

MATCH - MÓDULO ROBOT

LWR50F-15-05-A

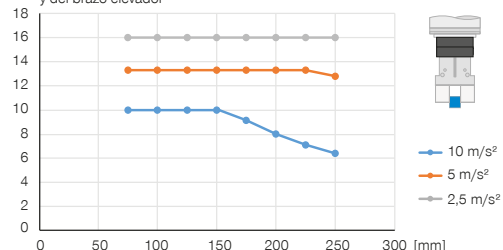
► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



MATCH

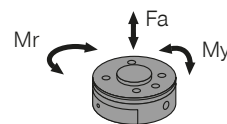
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► Fuerzas y momentos

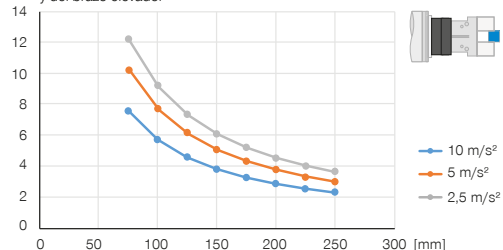
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

► Diseño horizontal con fuerza de agarre centrada

Muestra el peso de manipulación máximo en función de la aceleración y del brazo elevador



► ACCESORIOS RECOMENDADOS

COMPONENTES DE AGARRE

- LWR50L-02-00001-A**
Match - Pinzas
- LWR50L-03-00001-A**
Match - Pinzas
- LWR50L-22-00001-A**
Match - Pinzas
- LWR50L-23-00002-A**
Match - Pinzas

CONEXIONES/OTROS

- CSTE01483**
Cable de conexión recto de 5 m - toma M12
- KAG500IL**
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12
- SCM-C-00-00-A**
Smart Communication Module
- WVM7**
Racores angulares
- ZUB123084**
Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-15-05-A
Apropiado para tipo robot	ABB IRB1100
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 31,5
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M12, 12 polos
Carrera de enclavamiento [mm]	1
Pasos eléctricos	integrada
Alimentación neumática	integrada
Fuerza de apriete [N]	50
Fuerza de desacople [N]	0
Precisión de repetición en X, Y [mm]	0.05
Precisión de repetición en Z [mm]	0.05
Desplazamiento al acoplar máx. en X,Y [mm]	1.0
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Vida útil en ciclos	100000
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.45

