

# MATCH - MÓDULO ROBOT

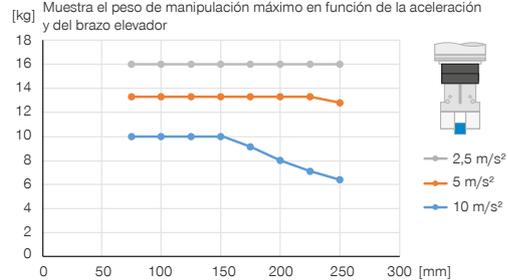
## LWR50F-00-01-A

### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



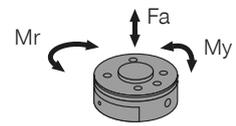
#### ► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

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



#### ► Fuerzas y momentos

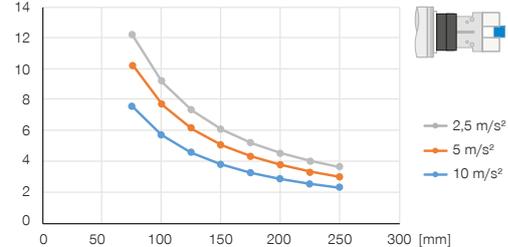
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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-03-00002-A**  
MATCH - Pinzas



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinzas



#### CONEXIONES/OTROS



**WVM7**  
Racores angulares



**ZUB123084**  
Alivio de la tensión

Referencia	► Datos técnicos
	<b>LWR50F-00-01-A</b>
Apropiado para tipo robot	ISO TK 50*
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 8 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]	0.31

\* Conexión mecánica compatible con todos los robots con brida ISO PCD 50 mm. Conexión eléctrica a través cable hembra estándar M8 de 8 polos.

