

# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-00-05-A

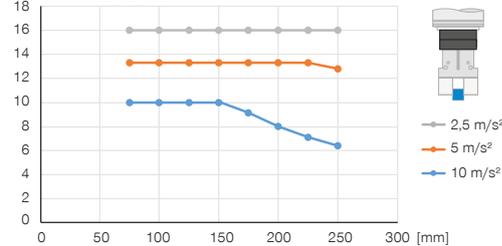
### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

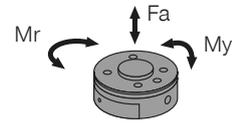
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



#### Kräfte und Momente

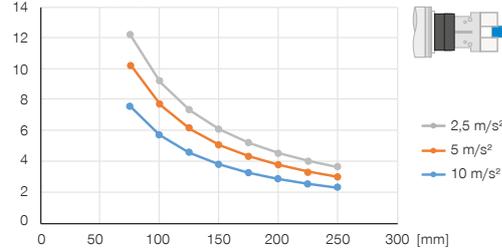
Zeigt statische Kräfte und Momente



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

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



### 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



**CSTE01483**  
Anschlussleitung Gerade 5 m - Buchse M12



**KAG500IL**  
Steckverbinder Gerade 5 m - Stecker, Buchse M12



**SCM-C-00-00-A**  
Smart Communication Module



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

► Technische Daten	
<b>Bestell-Nr.</b>	<b>LWR50F-00-05-A</b>
Passend für Robotertyp	ISO TK 50*
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 50
Statusanzeige	Ja
Handlingsgewicht max. [kg]	25
Anschlussleitung	Stecker, M12, 5-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]	0,33

\*Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard IO-Link M12-5 Buchse.

