

# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-13-04-A

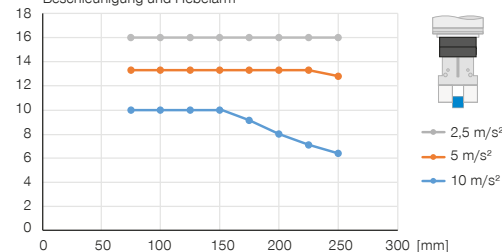
### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

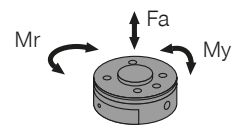
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



#### Kräfte und Momente

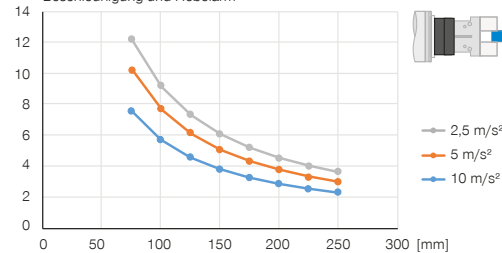
Zeigt statische Kräfte und Momente



|         |     |
|---------|-----|
| 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-05-00-A**  
Smart Communication Module



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

| Bestell-Nr.                                | Technische Daten     |
|--------------------------------------------|----------------------|
| Passend für Robotertyp                     | ABB CRB 15000 GoFa   |
| Ansteuerung                                | IO-Link              |
| Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1        | TK 50                |
| Handlingsgewicht max. [kg]                 | 25                   |
| Anschlussleitung                           | Stecker, M8, 3-polig |
| Anschlussleitung 2                         | Stecker, M8, 4-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]                               | 0,3                  |

- ① Befestigung (roboterseitig)
- ② Energieversorgung
- ④ Luftdurchführung
- ⑤1 Erdung
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (roboterspezifisch)

