

MATCH - MÓDULO ROBOT

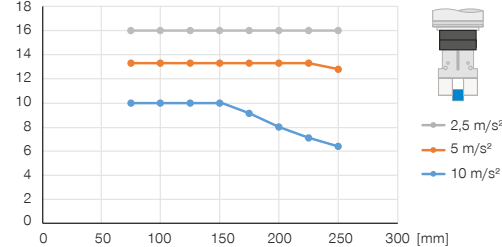
LWR50F-13-04-A

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



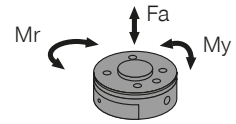
► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

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



► Fuerzas y momentos

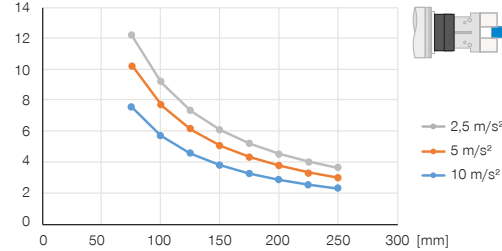
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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-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
 Línea de conexión recta de 5 m - hembra M12
- 
KAG500IL
 Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12
- 
SCM-C-05-00-A
 Smart Communication Module
- 
WVM7
 Racores angulares
- 
ZUB123084
 Alivio de la tensión

Referencia	Datos técnicos
	LWR50F-13-04-A
Apropiado para tipo robot	ABB CRB 15000 GoFa
Accionamiento	IO-Link
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 50
Peso de manipulación máx. [kg]	25
Conexión	Macho, M8, 3 polos
Conexión 2	Macho, M8, 4 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]	0.3

