

# MATCH - MÓDULO ROBOT

## LWR50F-14-04-A

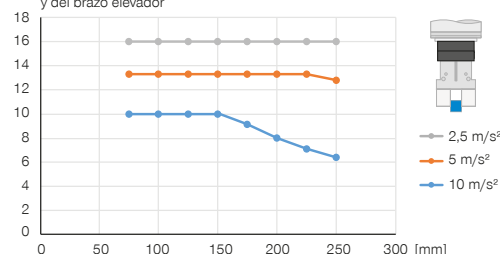
### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



**MATCH**

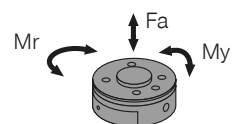
#### ► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

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



#### ► Fuerzas y momentos

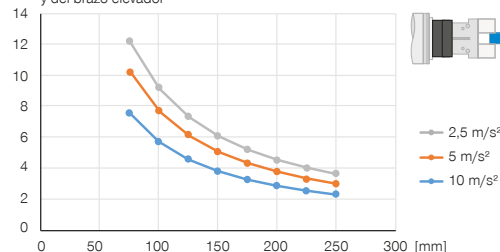
Muestra fuerzas y momentos estáticos



|         |     |
|---------|-----|
| 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



**KAG500IL**  
Cable conector recto 5 m - macho, hembra M12



**SCM-C-05-10-A**  
Smart Communication Module



**WVM7**  
Racores angulares



**ZUB123084**  
Alivio de la tensión

| Referencia                                 | Datos técnicos        |
|--------------------------------------------|-----------------------|
|                                            | <b>LWR50F-14-04-A</b> |
| Apropiado para tipo robot                  | ABB CRB 1100 SWIFTI   |
| 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]                                  | 0.4                   |

- ① Sujeción (lado robot)
- ② Abastecimiento de energía
- ④ paso de aire
- ⑤1 puesta a tierra
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive (específico para robots)

