

MATCH - MODULE ROBOT

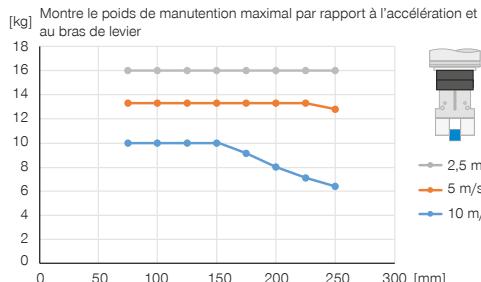
LWR50F-14-04-A

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



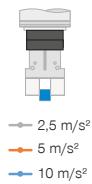
MATCH

► Structure verticale avec force de maintien centrée



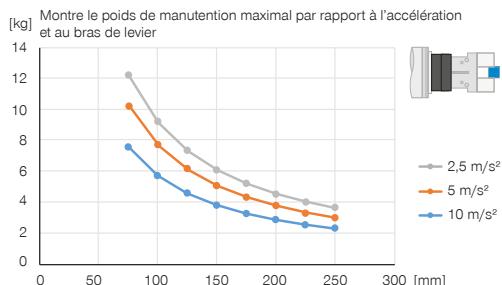
► Forces et couples

Affichage des forces et couples statiques



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

► Structure horizontale avec force de maintien centrée



► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



COMPOSANTS DES PINCES



LWR50L-02-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-03-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-22-00001-A
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A
MATCH - Pinces



RACCORDS / AUTRES



KAG500IL
Connecteur enfichable droit 5 m - prise, fiche M12



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



WVM7
Raccord orientable



ZUB123084
Soulagement de la tension

N° de commande		► Caractéristiques techniques
Pour type de robot		LWR50F-14-04-A
Commande		ABB CRB 1100 SWIFTI
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1		IO-Link
Poids de manutention max. [kg]	25	TK 31,5
Câble de raccordement		Prise, M12, 12 pôles
Course de verrouillage [mm]	1	intégrée
Transfert électrique de l'énergie		intégrée
Transfert pneumatique de l'énergie		Force de serrage [N]
Force de serrage [N]	50	Force de desserrage [N]
Précision de répétition en X, Y [mm]	0	Précision de répétition en X, Y [mm]
Précision de répétition en Z [mm]	0.05	0.05
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0	Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]
Température de service [°C]	5 ... +60	Température de service [°C]
Durée de vie en cycles	100000	Durée de vie en cycles
Protection de IEC 60529	IP40	Protection de IEC 60529
Poids [kg]	0.4	Poids [kg]

- ① Fixation (côté robot)
- ② Alimentation en énergie
- ④ passage d'air
- ⑤ Mise à la terre
- ⑥ Connect-LED/Freedrive (spécifique au robot)

