

# MATCH - MÓDULO ROBOT

## LWR50F-14-05-A

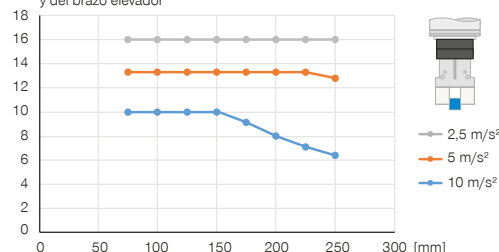
### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



**MATCH**

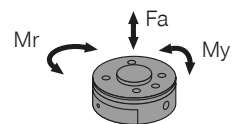
#### ► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

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



#### ► Fuerzas y momentos

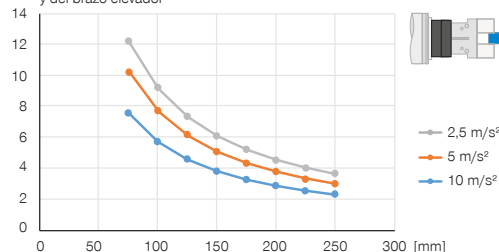
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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



**KAG500L**  
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-14-05-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]	0.45

