

# MATCH - ROBOTERMODUL

## LWR50F-15-04-A

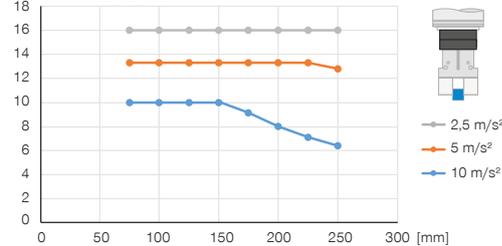
### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



**MATCH**

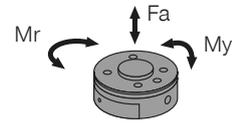
#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft

Zeigt das maximale Handlingsgewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm



#### Kräfte und Momente

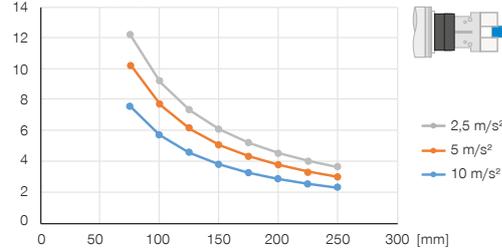
Zeigt statische Kräfte und Momente



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



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

| Bestell-Nr.                                |                        |
|--|------------------------|
| <b>LWR50F-15-04-A</b>                      |                        |
| Passend für Robotertyp                     | ABB IRB1100            |
| Ansteuerung                                | IO-Link                |
| Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1        | TK 31,5                |
| Handlingsgewicht max. [kg]                 | 25                     |
| Anschlussleitung                           | Stecker, M12, 12-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]                               | 0,4                    |

► Technische Daten

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

