

# MATCH - MÓDULO ROBOT

## LWR50F-21-01-A

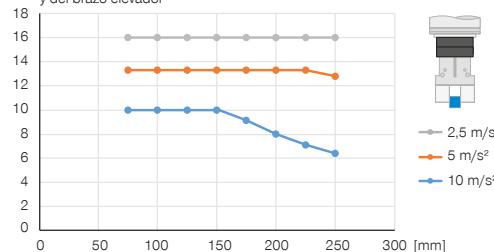
### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



**MATCH**

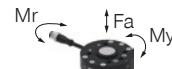
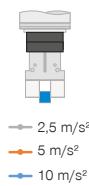
#### ► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

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



#### ► Fuerzas y momentos

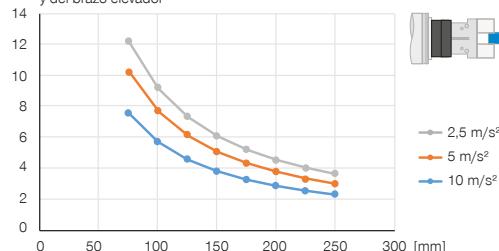
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

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

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



### ► ACCESORIOS RECOMENDADOS



#### COMPONENTES DE AGARRE



LWR50L-03-00002-A  
MATCH - Pinzas



#### CONEXIONES/OTROS



WVM7  
Racores angulares



LWR50L-23-00006-A  
MATCH - Pinzas

Referencia	Datos técnicos
LWR50F-21-01-A	
Apropiado para tipo robot	ABB IRB 1300
Accionamiento	E/S digital
Lógica de E/S	PNP
Brida de conexión según EN ISO 9409-1	TK 40
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]	0.41

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

