

# MATCH - ROBOTERMODUL

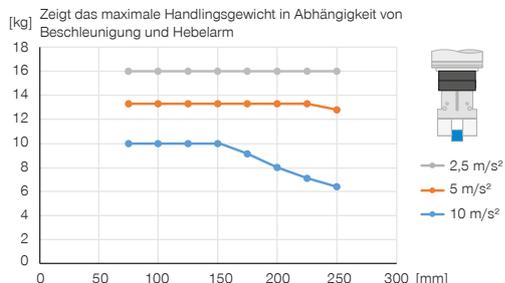
## LWR50F-21-04-A

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



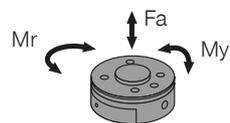
**MATCH**

#### Vertikaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



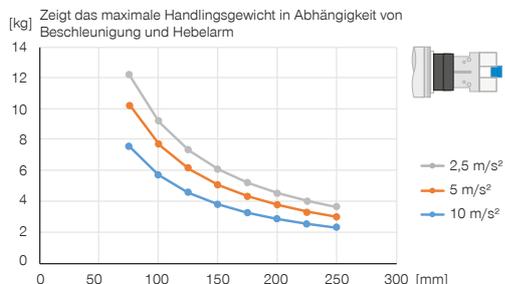
#### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente



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

#### Horizontaler Aufbau mit zentrierter Haltekraft



### 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



**WVM7**  
Winkel-Schwenk-Verschraubung



**ZUB123084**  
Zugentlastung

Bestell-Nr.	Technische Daten
Passend für Robotertyp	ABB IRB 1300
Ansteuerung	IO-Link
Anschlussflansch nach EN ISO 9409-1	TK 40
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]	0,41

