

# MATCH - MODULE ROBOT

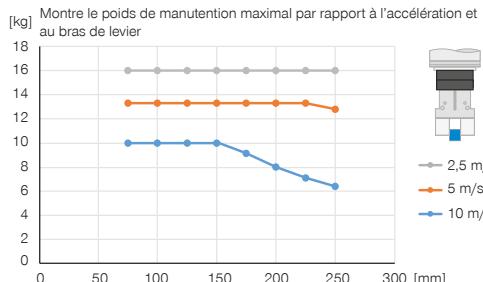
## LWR50F-21-04-A

### ► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



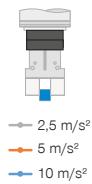
**MATCH**

#### ► Structure verticale avec force de maintien centrée



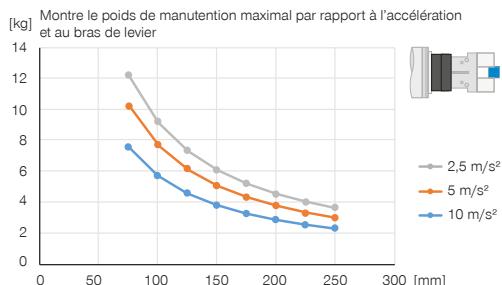
#### ► Forces et couples

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



#### RACCORDS / AUTRES



WVM7  
Raccord orientable



LWR50L-03-00001-A  
MATCH - Pinces



ZUB123084  
Soulagement de la tension



LWR50L-22-00001-A  
MATCH - Pinces



LWR50L-23-00002-A  
MATCH - Pinces

N° de commande		► Caractéristiques techniques
	LWR50F-21-04-A	
Pour type de robot	ABB IRB 1300	
Commande	IO-Link	
Bride de raccordement pour EN ISO 9409-1	TK 40	
Poids de manutention max. [kg]	25	
Câble de raccordement	Prise, M12, 12 pôles	
Course de verrouillage [mm]	1	
Transfert électrique de l'énergie	intégrée	
Transfert pneumatique de l'énergie	intégrée	
Force de serrage [N]	50	
Force de desserrage [N]	0	
Précision de répétition en X, Y [mm]	0.05	
Précision de répétition en Z [mm]	0.05	
Déport max. de l'axe au couplage en X, Y [mm]	1.0	
Température de service [°C]	5 ... +60	
Durée de vie en cycles	100000	
Protection de IEC 60529	IP40	
Poids [kg]	0.41	

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

