

# MATCH - 로봇 모듈

## LWR50F-21-04-A

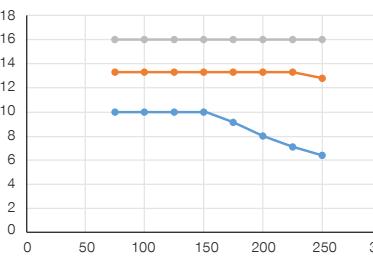
### ▶ 제품 규격



**MATCH**

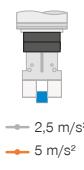
#### ▶ 중앙 유지력이 있는 수직 구조

[kg] 가속 및 레버 암에 따라 최대 핸들링 무게 표시



#### ▶ 힘 및 모멘트

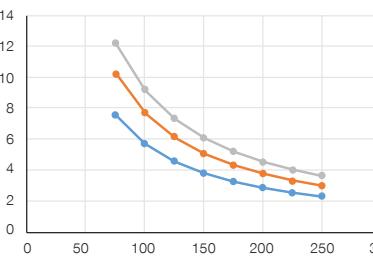
정적 힘 및 모멘트 보임



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

#### ▶ 중앙 유지력이 있는 수평 구조

[kg] 가속 및 레버 암에 따라 최대 핸들링 무게 표시



### ▶ 부품 권장



#### 그리퍼 부품



LWR50L-02-00001-A  
MATCH - 그리퍼



#### 연결/기타



WVM7  
각-선회-나사 체결부



LWR50L-03-00001-A  
MATCH - 그리퍼



ZUB123084  
스트레인 릴리프



LWR50L-22-00001-A  
MATCH - 그리퍼



LWR50L-23-00002-A  
MATCH - 그리퍼

▶ 기술 데이터 LWR50F-21-04-A	
주문번호	로봇 유형에 적합
제어	ABB IRB 1300
EN ISO 9409-1 기준 연결 플랜지	IO-Link
최대 취급 중량 [kg]	TK 40ISO TK 40
연결 케이블	25
잠금 스트로크 [mm]	플러그, M12, 12극
전기 에너지 전달	1
공압 에너지 전달	통합
조임력 [N]	통합
해제력 [N]	50
X, Y 반복정밀도 [mm]	0
Z 반복정밀도 [mm]	0.05
최대로 X, Y에서 커플링시 축오프셋 [mm]	0.05
작동 온도 [°C]	1.0
주기의 수명	5 ... +60
IEC 60529 준거 보호방식	100,000
무게 [kg]	IP40
	0.41

- ① 고정 (로봇측)
- ② 에너지 공급
- ④ 공기 관통부
- ⑤ 접지
- ⑥ Connect-LED/Freedrive (roboterspezifisch)

