

# MATCH - MÓDULO ROBOT

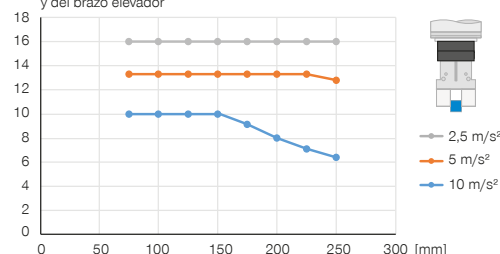
## LWR50F-24-01-A

### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



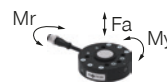
#### ► Diseño vertical con fuerza de agarre centrada

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



#### ► Fuerzas y momentos

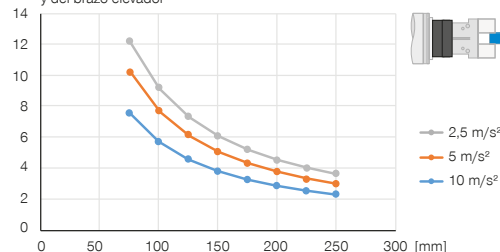
Muestra fuerzas y momentos estáticos



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

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

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



**LWR50L-03-00003-A**  
MATCH - Pinzas



**LWR50L-23-00005-A**  
MATCH - Pinzas



**LWR50L-23-00006-A**  
MATCH - Pinzas



#### CONEXIONES/OTROS



**WVM7**  
Racores angulares



**ZUB123084**  
Alivio de la tensión

| Referencia                                 | Datos técnicos                  |
|--------------------------------------------|---------------------------------|
|                                            | <b>LWR50F-24-01-A</b>           |
| Apropiado para tipo robot                  | NEURA MAiRA / Omron iCR         |
| Accionamiento                              | E/S digital                     |
| Lógica de E/S                              | PNP                             |
| Brida de conexión según EN ISO 9409-1      | TK 50                           |
| Peso de manipulación máx. [kg]             | 25                              |
| Conexión                                   | Hembra, M8, 8 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                          |
| Homologaciones                             | CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS |
| Protección según IEC 60529                 | IP40                            |
| Peso [kg]                                  | 0.29                            |

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

