

# MATCH - 机器人模块

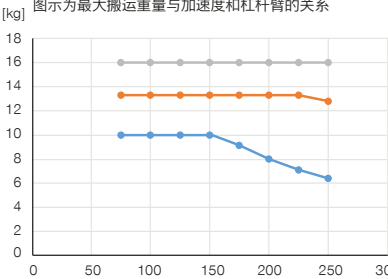
## LWR50F-00-05-A

### 产品规格


▶ 竖直结构,保持力定心

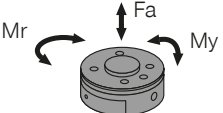
图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



| Acceleration (m/s²) | 2.5 | 5  | 10 |
|---------------------|-----|----|----|
| 50 mm               | 16  | 13 | 10 |
| 100 mm              | 16  | 13 | 10 |
| 150 mm              | 16  | 13 | 10 |
| 200 mm              | 16  | 13 | 8  |
| 250 mm              | 16  | 13 | 6  |

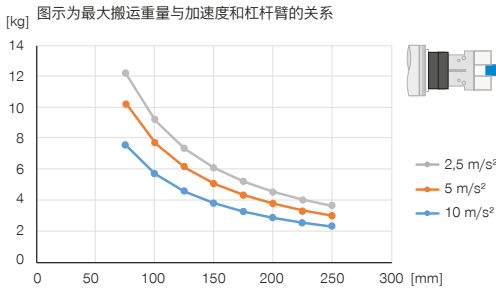
▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



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

▶ 水平结构,保持力定心



### 配件建议

 **夹爪组件**

|                                                                                     |                                          |
|-------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------|
|  | <b>LWR50L-02-00001-A</b><br>MATCH - 机械抓手 |
|  | <b>LWR50L-03-00001-A</b><br>MATCH - 机械抓手 |
|  | <b>LWR50L-22-00001-A</b><br>MATCH - 机械抓手 |
|  | <b>LWR50L-23-00002-A</b><br>MATCH - 机械抓手 |

 **接口 / 其他**

|                                                                                     |                                            |
|-------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------|
|  | <b>CSTE01483</b><br>直连接导线 5 m - M12 母插     |
|  | <b>KAG500IL</b><br>插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头 |
|  | <b>SCM-C-00-00-A</b><br>智能通信模块             |
|  | <b>WVM7</b><br>角度接头-快接式                    |
|  | <b>ZUB123084</b><br>应力消除                   |

| 订购编号                   | 技术数据         |
|------------------------|--------------|
| 适用于机器人类型               | ISO TK 50*   |
| 通讯方式                   | IO-Link      |
| 依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰 | TK 50        |
| 状态显示                   | 是            |
| 最大搬运重量 [kg]            | 25           |
| 连接线                    | 连接头, M12, 5针 |
| 锁定行程 [mm]              | 1            |
| 电传输                    | 集成           |
| 气体传输                   | 集成           |
| 拧紧力 [N]                | 50           |
| 释放力 [N]                | 0            |
| X,Y轴重复定位 [mm]          | 0.05         |
| Z轴重复定位 [mm]            | 0.05         |
| X,Y上对接偏差最大值 [mm]       | 1.0          |
| 操作温度 [°C]              | 5 ... +60    |
| 使用周期                   | 100000       |
| 根据IEC 60529标准安全保护      | IP40         |
| 重量 [kg]                | 0.33         |

\* 与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

