

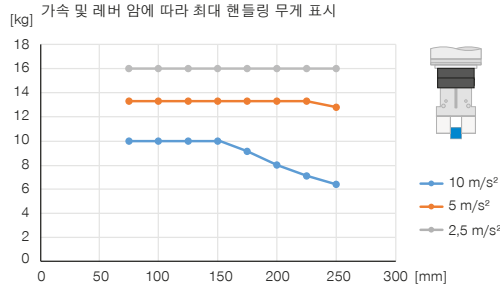
# MATCH - 로봇 모듈

## LWR50F-14-04-A

### ▶ 제품 규격

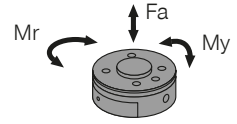


#### ▶ 중앙 유지력이 있는 수직 구조



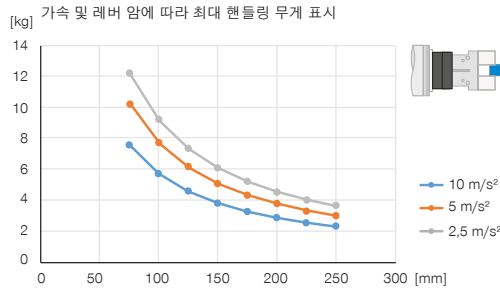
#### ▶ 힘 및 모멘트

정적 힘 및 모멘트 보임



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

#### ▶ 중앙 유지력이 있는 수평 구조



### ▶ 부품 권장

#### 그리퍼 부품

- LWR50L-02-00001-A**  
Match - 그리퍼
- LWR50L-03-00001-A**  
Match - 그리퍼
- LWR50L-22-00001-A**  
Match - 그리퍼
- LWR50L-23-00002-A**  
Match - 그리퍼

#### 연결/기타

- KAG500IL**  
직선형 플러그인 커넥터, 5 m - 플러그,소켓 M12
- SCM-C-05-10-A**  
Smart Communication Module
- WVM7**  
각선화나사 체결부
- ZUB123084**  
스트레인 릴리프

| 주문번호                      | 기술 데이터              |
|---------------------------|---------------------|
| 로봇 유형에 적합                 | ABB CRB 1100 SWIFTI |
| 제어                        | IO-Link             |
| EN ISO 9409-1 기준 연결 플랜지   | TK 31.5             |
| 최대 취급 중량 [kg]             | 25                  |
| 연결 케이블                    | 플러그, M12, 12극       |
| 잠금 스트로크 [mm]              | 1                   |
| 전기 에너지 전달                 | 통합                  |
| 공압 에너지 전달                 | 통합                  |
| 조임력 [N]                   | 50                  |
| 해제력 [N]                   | 0                   |
| X, Y 반복정밀도 [mm]           | 0.05                |
| Z 반복정밀도 [mm]              | 0.05                |
| 최대로 X, Y에서 커플링시 축오프셋 [mm] | 1.0                 |
| 작동 온도 [°C]                | 5 ... +60           |
| 주기의 수명                    | 100,000             |
| IEC 60529 준거 보호방식         | IP40                |
| 무게 [kg]                   | 0.4                 |

