

# MATCH - 机器人模块

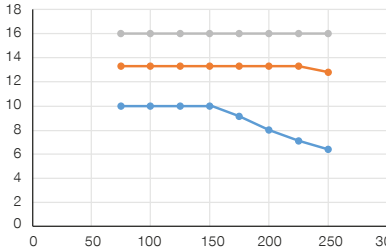
## LWR50F-15-04-A

### 产品规格



▶ 竖直结构,保持力定心

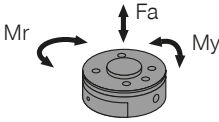
图示为最大搬运重量与加速度和杠杆臂的关系



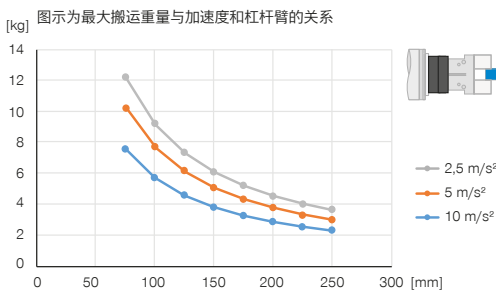
| Mr [Nm] | 20  |
|---------|-----|
| My [Nm] | 40  |
| Fa [N]  | 500 |

▶ 力和力矩

显示静态力和力矩



▶ 水平结构,保持力定心



### 配件建议

夹爪组件



**LWR50L-02-00001-A**  
MATCH - 机械抓手



**LWR50L-03-00001-A**  
MATCH - 机械抓手



**LWR50L-22-00001-A**  
MATCH - 机械抓手



**LWR50L-23-00002-A**  
MATCH - 机械抓手

接口 / 其他



**CSTE01483**  
直连接导线 5 m - M12 母插



**KAG500IL**  
插入式直连接头 5 m - M12连接头,母头



**SCM-C-00-00-A**  
智能通信模块



**WVM7**  
角度接头-快接式



**ZUB123084**  
应力消除

| 订购编号                   | ► 技术数据        |
|------------------------|---------------|
| 适用于机器人类型               | ABB IRB1100   |
| 通讯方式                   | IO-Link       |
| 依据EN ISO 9409-1标准的连接法兰 | TK 31.5       |
| 最大搬运重量 [kg]            | 25            |
| 连接线                    | 连接头, M12, 12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]                | 0.4           |

- ① 固定位置(机械手侧)
- ② 能源供应
- ④ 空气接口
- ⑤ 接地
- ⑤2 Connect-LED/Freedrive(机器人专用)

