

## LECP6 SchrittmotorController



*Innovative Antriebslösungen*

*Der optimale Antrieb individuell für Ihre Anforderung*

# Controller (Schritt Data Input Modell) Schrittmotor Serie **LECP6**



## Bestellschlüssel



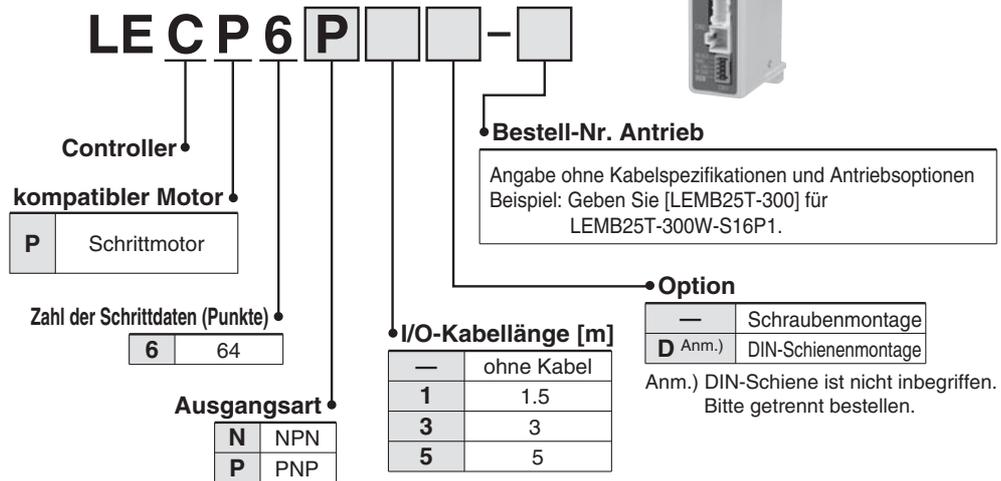
### ⚠ Achtung

#### CE-konforme Produkte

Die Erfüllung der EMV-Richtlinie wurde geprüft, indem der elektrische Antrieb der Serie LER mit dem Controller der Serie LEC kombiniert wurde. Die EMV-Richtlinie ist von der Konfiguration der Systemsteuerung des Kunden und von der Beeinflussung sonstiger elektrischer Geräte und Verdrahtung abhängig. Aus diesem Grund kann die Erfüllung der EMV-Richtlinie nicht für SMC-Bauteile zertifiziert werden, die unter realen Betriebsbedingungen in Kundensystemen integriert sind. Daher muss der Kunde die Erfüllung der EMV-Richtlinie für das Gesamtsystem bestehend aus allen Maschinen und Anlagen überprüfen.

#### UL-konforme Produkte

In Fällen, in denen UL-Konformität gefordert wird, sind elektrische Antriebe und Endstufen mit einer Spannungsversorgung Klasse 2 UL1310 zu verwenden.



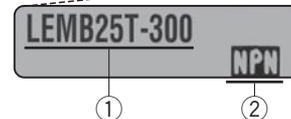
\* Wenn Sie bei der Bestellung die Ausführung mit Controller wählen ist es nicht notwendig, diesen Controller einzeln zu bestellen.

### Der Controller kann einzeln verkauft werden, wenn der entsprechende Antrieb festgelegt wurde.

Stellen Sie sicher, dass die Controller-Antriebs-Kombination kompatibel ist.

Überprüfen Sie vor der Inbetriebnahme folgendes:

- Überprüfen Sie das Typenschild des Antriebs auf seine Modellnummer. Diese muss mit der des Controller-Typenschildes übereinstimmen.
- Überprüfen Sie, ob die Parallel-I/O-Konfiguration korrekt ist (NPN oder PNP).



\* Siehe Betriebsanleitung für die Verwendung dieser Produkte. Diese können Sie von unserer Webseite <http://www.smc.de>

## Technische Daten

### Technische Daten

Position	LECP6
<b>kompatibler Motor</b>	2-Phasen HB-Schrittmotor mit unipolarer Speisung
<b>Spannungsversorgung</b> <small>Anm. 1)</small>	Spannung: 24 VDC 10% Stromaufnahme: 3 A (Spitzenwert 5 A) <small>Anm. 2)</small> [inkl. Motorantriebsspannung, Steuerungsspannung, Bremse]
<b>Paralleleingang</b>	11 Eingänge (Optokoppler)
<b>Parallelausgang</b>	13 Ausgänge (Optokoppler)
<b>Encoder</b>	A/B-Phase, Line Receiver Input Auflösung 800 p/r
<b>serielle Kommunikation</b>	RS485 (kompatibel mit Modbus-Protokoll)
<b>Speicher</b>	EEPROM
<b>LED-Anzeige</b>	LED jeweils (grün / rot)
<b>Bremsansteuerung</b>	Entriegelungsklemme für Zwangsverriegelung <small>Anm. 3)</small>
<b>Kabellänge [m]</b>	I/O-Kabel: max. 5; Antriebskabel: max. 20
<b>Kühlsystem</b>	Luftkühlung
<b>Betriebstemperaturbereich [°C]</b>	0 bis 40 (kein Gefrieren)
<b>Luftfeuchtigkeit [%]</b>	max. 90 (keine Kondensation,)
<b>Lagertemperaturbereich [°C]</b>	-10 bis 60 (kein Gefrieren)
<b>Lager-Luftfeuchtigkeit [%RH]</b>	max. 90 (keine Kondensation)
<b>Isolationswiderstand [MΩ]</b>	zwischen Gehäuse (Kühlfläche) und SG-Klemme 50 M (500 VDC)
<b>Gewicht [g]</b>	150 (Schraubenmontage) 170 (DIN-Schienenmontage)

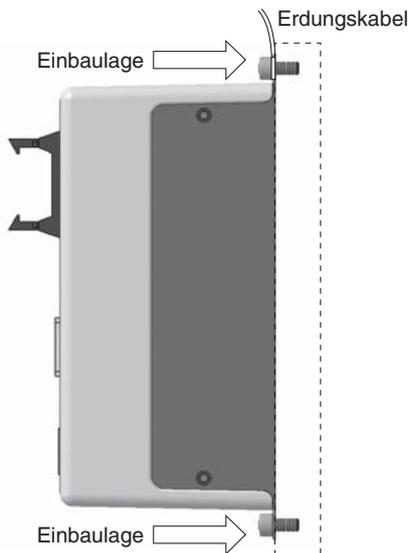
Anm. 1) Die Spannungsversorgung muß ohne Strombegrenzung betrieben werden.

Anm. 2) Die Leistungsaufnahme variiert je nach Antriebsmodell. Siehe Technische Daten des jeweiligen Antriebs für weitere Informationen.

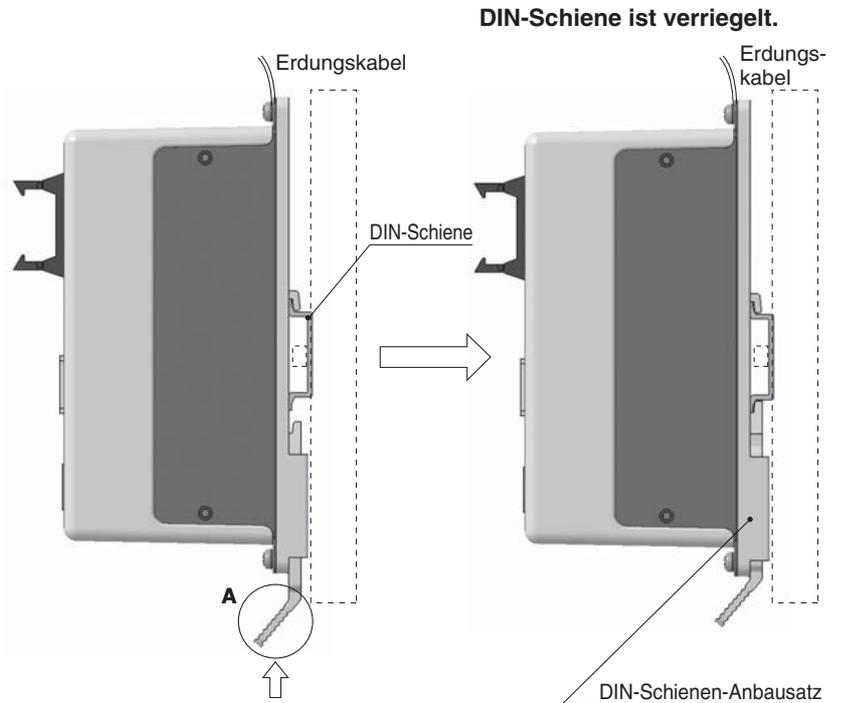
Anm. 3) Gilt für Motorbremse.

## Montageanweisung

### a) Schraubenmontage (LECP6□□-□) (Installation mit zwei M4-Schrauben)



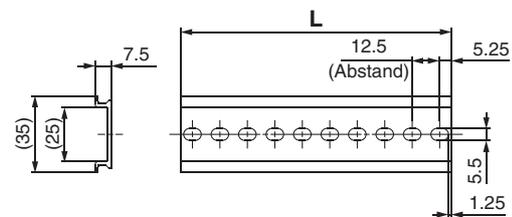
### b) DIN-Schienenmontage(LECP6□□D-□) (Installation mit DIN-Schiene)



Der Controller wird in die DIN-Schiene eingehängt und zur Verriegelung wird A in Pfeilrichtung geschoben.

### DIN-Schiene AXT100-DR-□

\* Geben Sie für □ die "Nr." aus der nachstehenden Tabelle an.  
Siehe Abmessungen auf Seite 63 für Montageabmessungen.



#### L-Abmessungen [mm]

Nr.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
<b>L</b>	23	35.5	48	60.5	73	85.5	98	110.5	123	135.5	148	160.5	173	185.5	198	210.5	223	235.5	248	260.5
Nr.	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40
<b>L</b>	273	285.5	298	310.5	323	335.5	348	360.5	373	385.5	398	410.5	423	435.5	448	460.5	473	485.5	498	510.5

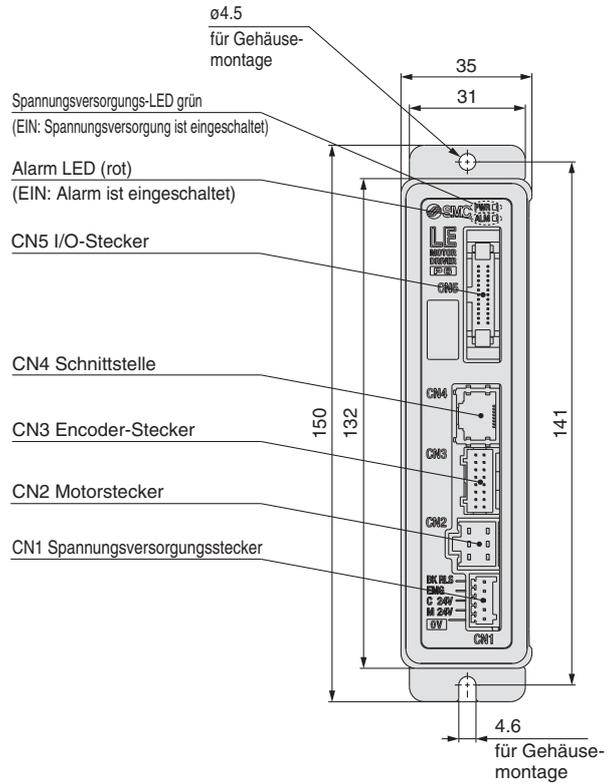
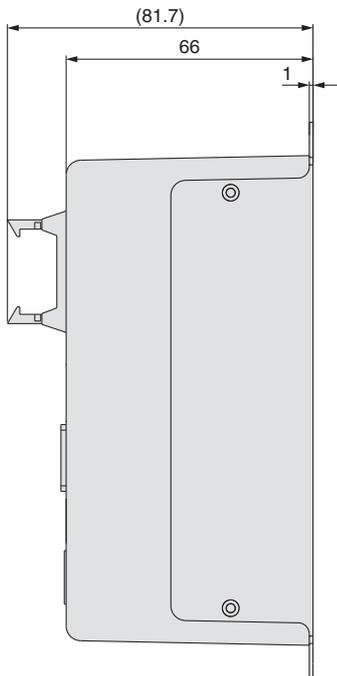
### DIN-Schienen-Anbausatz LEC-D0 (mit 2 Befestigungsschrauben)

Der DIN-Schienen-Anbausatz kann nachträglich bestellt und an den Controller mit Schraubenmontage montiert werden.

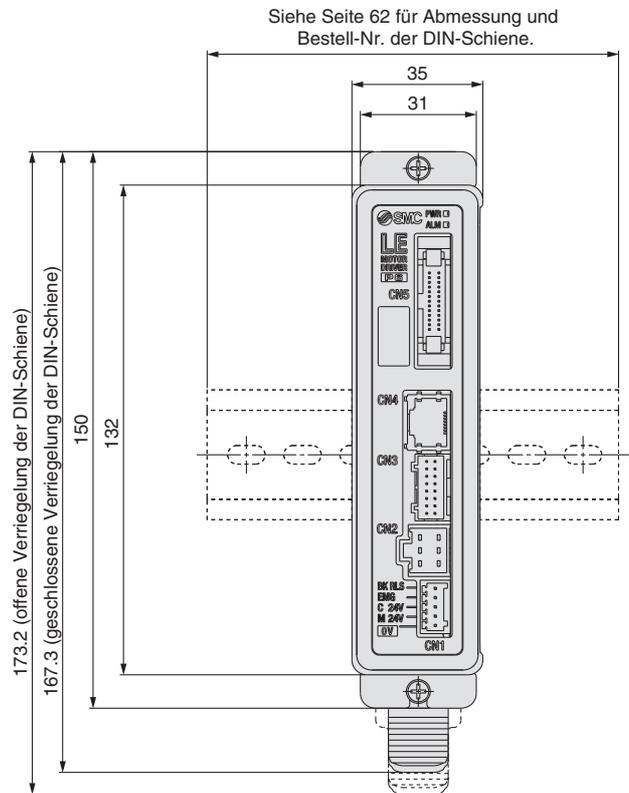
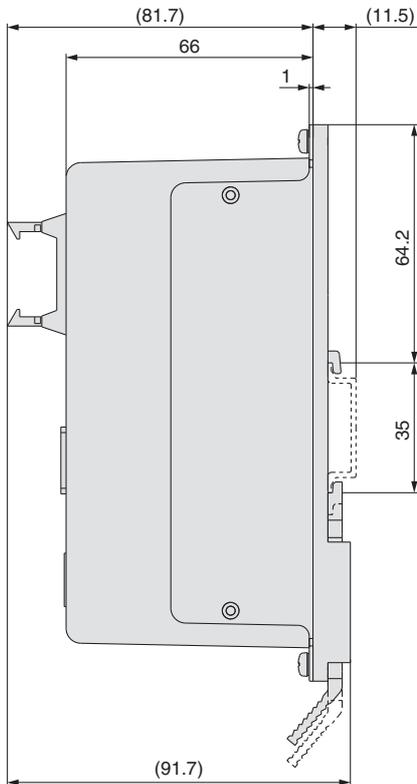
# Serie LECP6

## Abmessungen

### a) Schraubenmontage (LECP6□□-□)



### b) DIN-Schienenmontage (LECP6□□D-□)



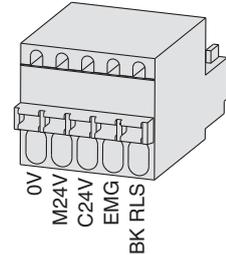
## Verdrahtungsbeispiel 1

**Spannungsversorgungsanschluss: CN1** \* Der Stecker ist der LEC beiliegend.

**CN1 Spannungsversorgung für LECP6** (Phoenix Contact FK-MC0.5/5-ST-2.5)

Anschlussbezeichnung	Funktion	Angaben zur Funktion
0V	gemeinsame Masse (-)	M24V-Klemme / C24V-Klemme / EMG-Klemme / BK RLS-Klemme sind gemeinsam (-).
M24V	Motor-Spannungsversorgung (+)	Motor-Spannungsversorgung (+), 24 V
C24V	Steuerungs-Spannungsversorgung (+)	Steuerungs-Spannungsversorgung (+), 24 V
EMG	Stopp (+)	Eingang (+), der den Stopp freigibt.
BK RLS	Bremsenentriegelung (+)	Eingang (+), der die Bremse entriegelt.

**Stecker für LECP6**

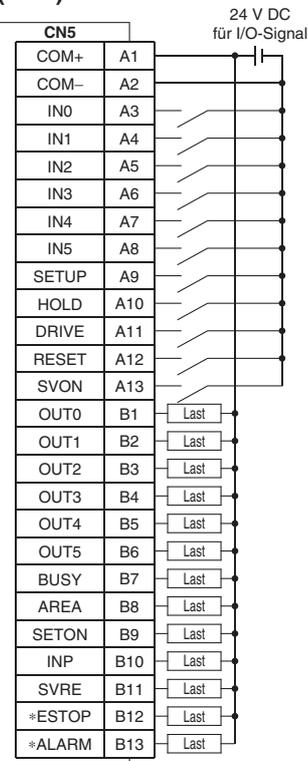


## Verdrahtungsbeispiel 2

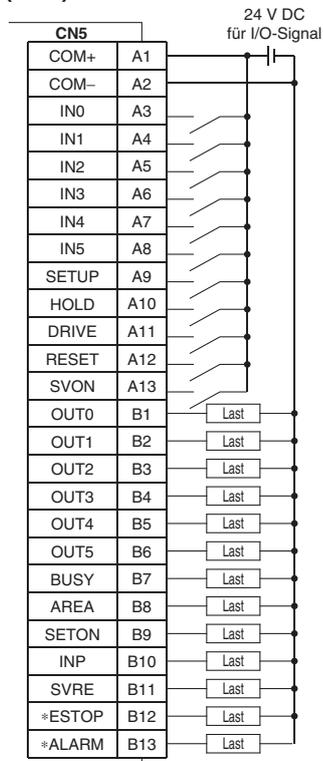
**Parallel-I/O-Anschluss: CN5** \* Wenn Sie eine SPS o.Ä. an den CN5 parallelen I/O-Stecker anschließen, verwenden Sie bitte das I/O-Kabel (LEC-CN5-□).  
 \* Die Verdrahtung sollte an die Ausführung der Parallel-I/O (NPN oder PNP) angepasst werden. Bitte nehmen Sie die Verdrahtung unter Berücksichtigung des nachfolgenden Diagramms vor.

### Elektrisches Schaltschema

#### LECP6N□□-□ (NPN)



#### LECP6P□□-□ (PNP)



### Eingangssignal

Bezeichnung	Inhalt
COM+	Anschluss der 24 V-Spannungsversorgung für das Eingangs-/Ausgangssignal
COM-	Anschluss Masse für das Eingangs-/Ausgangssignal
IN0 bis IN5	Schrittdaten entsprechend Bit-Nummer (Der Eingangsbefehl erfolgt in der Kombination von IN0 bis 5.)
SETUP	Befehl für die Rückkehr in die Ausgangsposition
HOLD	Der Betrieb wird vorübergehend angehalten.
DRIVE	Befehl zum Verfahren
RESET	Zurücksetzen des Alarms und Unterbrechung des Betriebs
SVON	Befehl Servo ON

### Ausgangssignal

Bezeichnung	Inhalt
OUT0 bis OUT5	Ausgabe der Schrittdaten-Nr. während des Betriebs
BUSY	Ausgabe, wenn Antrieb in Bewegung ist
AREA	Ausgabe innerhalb des Ausgangseinstellbereichs der Schrittdaten
SETON	Ausgabe bei Rückkehr in die Ausgangsposition
INP	Ausgabe bei Erreichen der Zielposition oder Zielkraft (Schaltet sich ein, wenn Positionierung oder Vorschub beendet sind.)*
SVRE	Ausgabe wenn Motor eingeschaltet ist
ESTOP <sup>Anm.)</sup>	keine Ausgabe bei EMG-Stopp-Befehl
ALARM <sup>Anm.)</sup>	keine Ausgabe bei Alarm

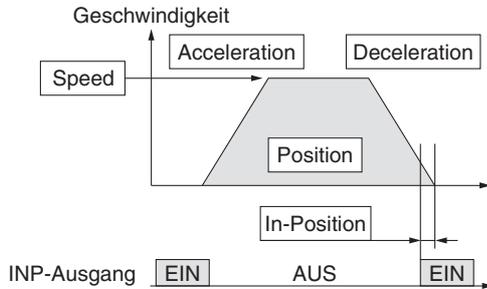
Anm.) Diese Signale sind Ausgangssignale, wenn die Spannungsversorgung des Controllers eingeschaltet ist (N.C.).

\* "Pushing-Modus" ist nicht für die LEM Serie verfügbar.

## Schrittdaten-Einstellung

### Schrittdaten-Einstellung für die Positionierung

Mit dieser Einstellung bewegt sich der Antrieb in Richtung Zielposition und stoppt dort. Das nachfolgende Diagramm zeigt die Einstellparameter und den Betrieb. Die Einstellparameter und Einstellwerte für diesen Betrieb werden unten angegeben.



⊙: müssen eingestellt werden  
 ○: müssen den Anforderungen entsprechend eingestellt werden  
 —: Einstellung nicht erforderlich

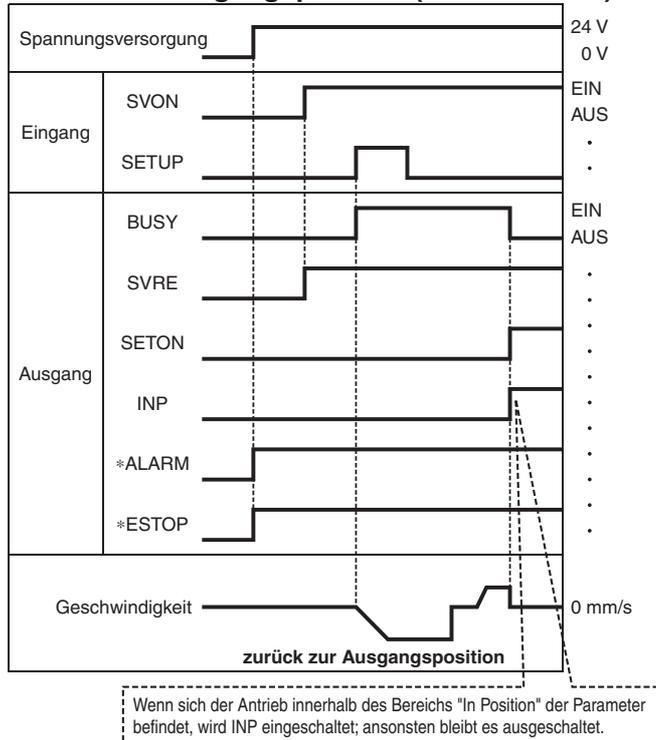
### Schrittdaten (Positionierung)

	Position	Beschreibung
⊙	Move M	Ist eine absolute Position erforderlich, stellen Sie "Absolute" ein. Ist eine relative Position erforderlich, stellen Sie "Relative" ein.
⊙	Speed	Geschwindigkeit zur Zielposition
⊙	Position	Zielposition
○	Acceleration	Beschleunigungsparameter, je höher der Einstellwert, desto schneller erreicht der Antrieb die eingestellte Geschwindigkeit.
○	Deceleration	Verzögerungsparameter, je höher der Einstellwert, desto schneller stoppt er.
⊙	Pushing Force*	Einstellwert 0. (Werden Werte von 1 bis 100 eingestellt, wechselt der Betrieb zu Schub-Betrieb.)
—	Trigger LV	Einstellung nicht erforderlich.
—	Pushing Speed*	Einstellung nicht erforderlich.
○	Positioning Force	max. Drehmoment während des Positionierbetriebs (keine spezifische Änderung erforderlich)
○	Area 1, Area 2	Bedingung, die das AREA-Ausgangssignal (Bereich) einschaltet.
○	In - Position	Bedingung, die das INP-Ausgangssignal einschaltet. Sobald der Antrieb den [In Position]-Bereich erreicht, schaltet sich das INP-Ausgangssignal ein. (Das Ändern des Anfangswertes ist hier nicht notwendig.) Wenn die Ausgabe des Ankomstsignals vor Abschluss des Betriebs erforderlich ist, erhöhen Sie den Wert.

\* "Pushing-Modus" ist nicht für die LEM Serie verfügbar.

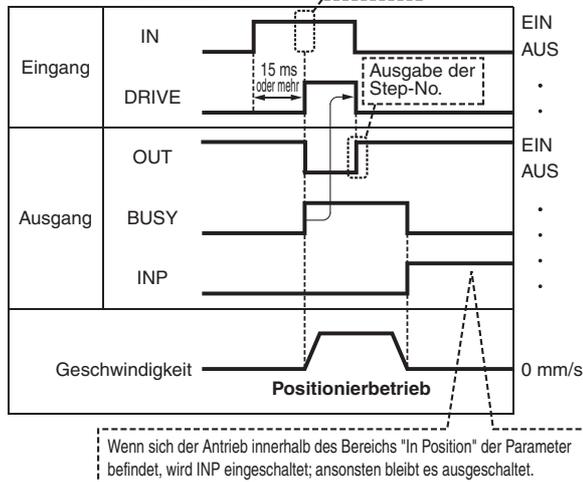
## Signal-Tabelle

### Zurück zur Ausgangsposition (Referenzfahrt)



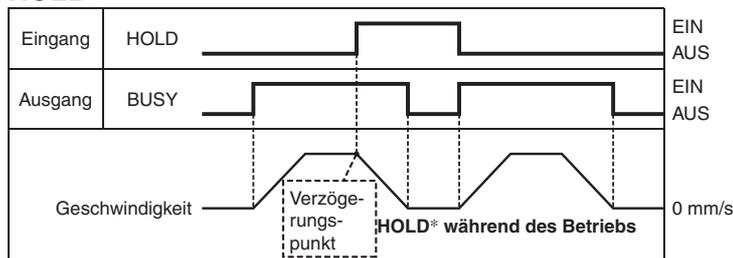
\* "ALARM" und "ESTOP" werden als negativ-logischer Schaltkreis dargestellt.

### Position anfahren



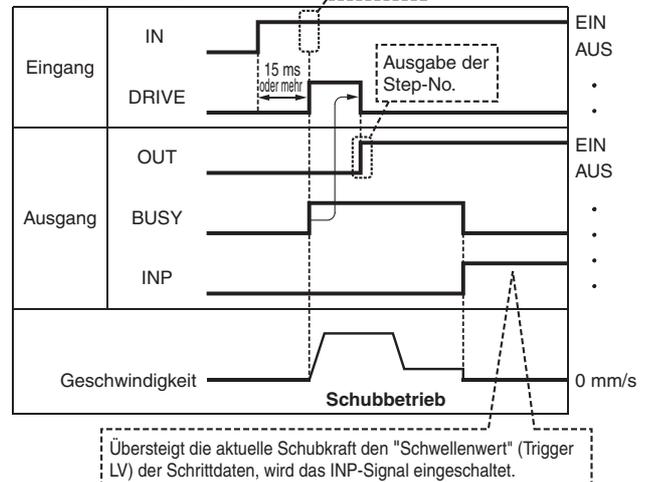
\* "OUT" ist Ausgangssignal wenn "DRIVE" von eingeschaltet zu ausgeschaltet wechselt. (Wenn Spannung anliegt, "DRIVE" bzw. "RESET" sich einschaltet oder "\*ESTOP" sich ausschaltet, dann schalten sich alle "OUT"-Ausgänge aus.)

### HOLD

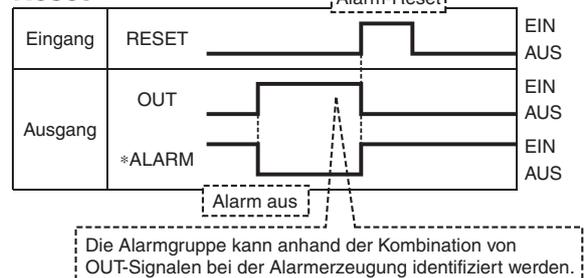


\* Wenn sich der Antrieb im Positionsbereich des Schubbetriebs befindet, stoppt er auch dann nicht, wenn das HOLD-Signal Eingangssignal ist.  
 \*\* "Pushing-Modus" ist nicht für die LEM Serie verfügbar.

### Schubbetriebs\*\*



### Reset



\* "ALARM" und "ESTOP" werden als Negativ Logik dargestellt.

# Serie LECP6

## Zubehör: Antriebskabel

### Antriebskabel für Schrittmotor

LE-CP-1-□

#### Kabellänge (L)[m]

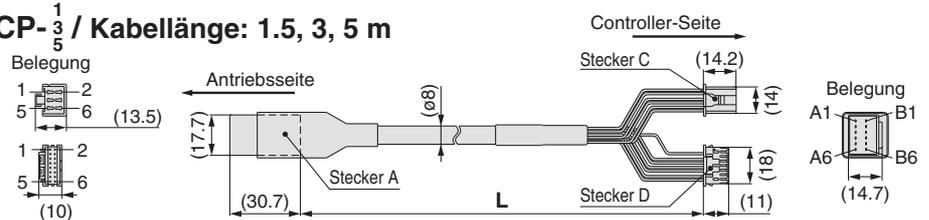
1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

\* Fertigung auf Bestellung  
(nur Robotic-Kabel)

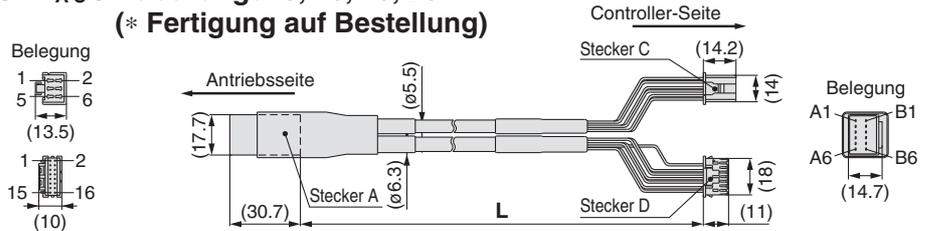
#### Kabel-Modell

—	Robotic-Kabel (flexible Kabel)
S	Standard-Kabel

LE-CP-<sup>1</sup>/<sub>5</sub> / Kabellänge: 1.5, 3, 5 m



LE-CP-<sup>8 B</sup>/<sub>AC</sub> / Kabellänge: 8, 10, 15, 20 m  
(\* Fertigung auf Bestellung)



Schaltkreis	Belegung Stecker A	Farbe	Belegung Stecker C
A	B-1	braun	2
A	A-1	rot	1
B	B-2	orange	6
B	A-2	gelb	5
COM-A/COM	B-3	grün	3
COM-B/-	A-3	blau	4
Abschirmung			
Vcc	B-4	braun	12
Masse-Anschluss	A-4	schwarz	13
A	B-5	rot	7
A	A-5	schwarz	6
B	B-6	orange	9
B	A-6	schwarz	8
		—	3

### Antriebskabel mit Bremse und Sensor für Schrittmotor

LE-CP-1-B-□

#### Kabellänge (L)[m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

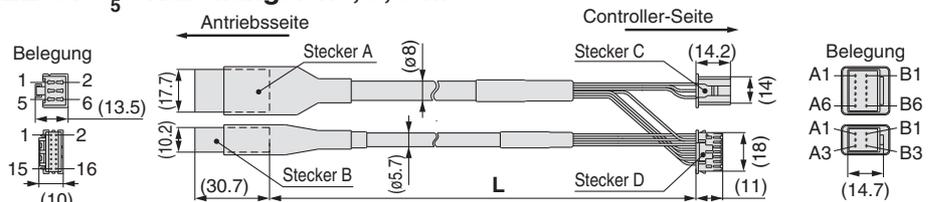
\* Fertigung auf Bestellung  
(nur Robotic-Kabel)

#### mit Bremse und Sensor

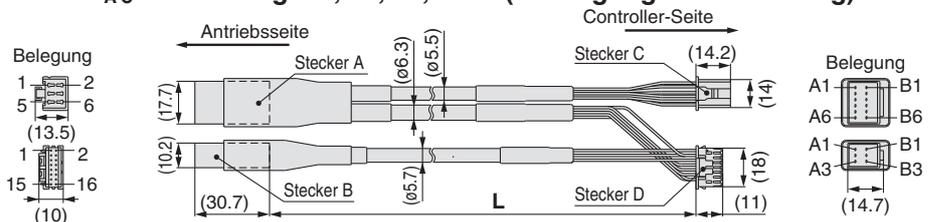
#### Kabel-Modell

—	Robotic-Kabel (flexible Kabel)
S	Standard-Kabel

LE-CP-<sup>1</sup>/<sub>5</sub> / Kabellänge: 1.5, 3, 5 m



LE-CP-<sup>8 B</sup>/<sub>AC</sub> / Kabellänge: 8, 10, 15, 20 m (\* Fertigung auf Bestellung)



Schaltkreis	Belegung Stecker A	Farbe	Belegung Stecker C
A	B-1	braun	2
A	A-1	rot	1
B	B-2	orange	6
B	A-2	gelb	5
COM-A/COM	B-3	grün	3
COM-B/-	A-3	blau	4
Abschirmung			
Vcc	B-4	braun	12
Masse-Anschluss	A-4	schwarz	13
A	B-5	rot	7
A	A-5	schwarz	6
B	B-6	orange	9
B	A-6	schwarz	8
		—	3
Abschirmung			
		rot	4
		schwarz	5
		braun	1
		blau	2

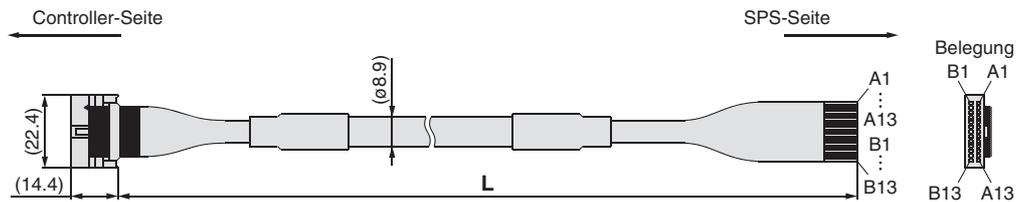
Anm.) Nicht verwendet bei Serie LEM.

Zubehör: I/O Kabel

**LEC-CN5-1**

Kabellänge (L) [m]	
1	1.5
3	3
5	5

\* Leitergröße: AWG28



Belegung	Farbe	Markierung	Markierungs- farbe
A1	hellbraun	■	schwarz
A2	hellbraun	■	rot
A3	gelb	■	schwarz
A4	gelb	■	rot
A5	hellgrün	■	schwarz
A6	hellgrün	■	rot
A7	grau	■	schwarz
A8	grau	■	rot
A9	weiß	■	schwarz
A10	weiß	■	rot
A11	hellbraun	■ ■	schwarz
A12	hellbraun	■ ■	rot
A13	gelb	■ ■	schwarz

Belegung	Farbe	Markierung	Markierungs- farbe
B1	gelb	■ ■	rot
B2	hellgrün	■ ■	schwarz
B3	hellgrün	■ ■	rot
B4	grau	■ ■	schwarz
B5	grau	■ ■	rot
B6	weiß	■ ■	schwarz
B7	weiß	■ ■	rot
B8	hellbraun	■ ■ ■	schwarz
B9	hellbraun	■ ■ ■	rot
B10	gelb	■ ■ ■	schwarz
B11	gelb	■ ■ ■	rot
B12	hellgrün	■ ■ ■	schwarz
B13	hellgrün	■ ■ ■	rot
—	Abschirmung		

# Controller-Einstellsoftware / LEC-W2

## Bestellschlüssel

**LEC-W2**

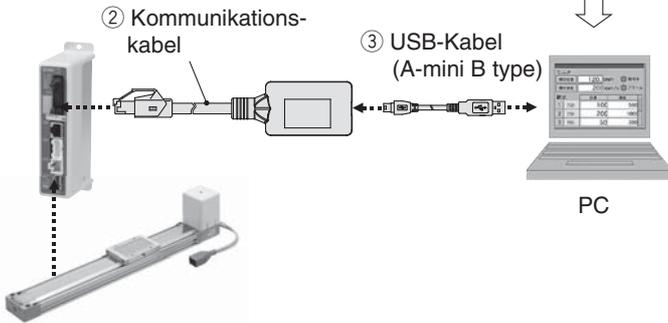
Controller-Software  
(Auch in Japanisch und Englisch erhältlich.)



① Controller-Einstellsoftware

② Kommunikationskabel

③ USB-Kabel (A-mini B type)



## Inhalt

- ① Controller-Software (CD-ROM)
- ② Kommunikationskabel
- ③ USB-Kabel (Kabel zwischen PC und Umsetzer)

## Kompatible Controller/Endstufe

Schrittmotor-Controller

Serie LECP6

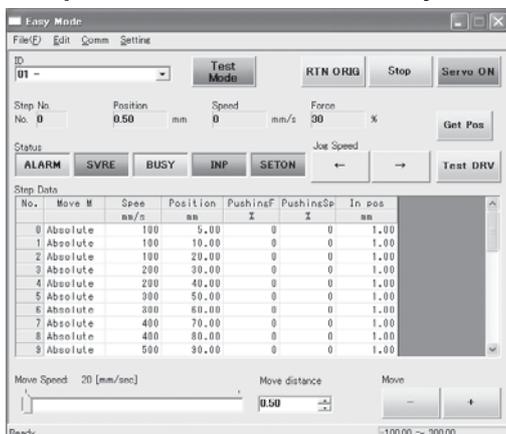
## Systemvoraussetzungen Hardware

OS	IBM PC/AT-kompatibler Computer Windows® XP (32-bit) Windows® 7 (32-bit und 64-bit)
Kommunikations-schnittstelle	USB 1.1 oder USB 2.0-Anschlüsse
Anzeige	XGA (1024 x 768) oder mehr

\* Windows® und Windows® 7 sind eingetragene Handelsmarken von Microsoft Corporation in den USA.  
\* Für Informationen zu Aktualisierungen der Version siehe SMC-Webseite unter <http://www.smc.de>

## Beispiel Softwareoberfläche

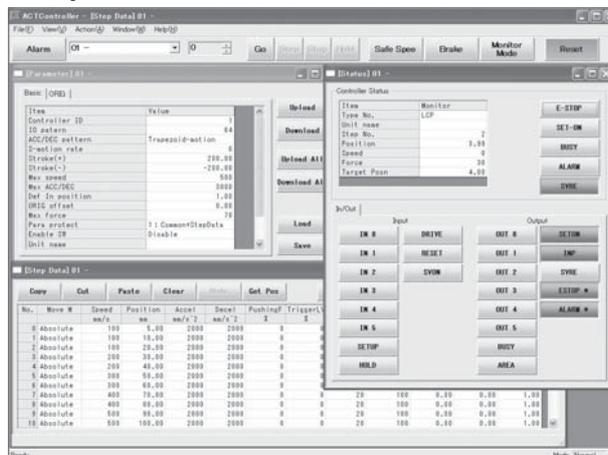
### Beispiel einer Oberfläche im "Easy Mode"



### Einfacher Betrieb und Bedienung

- Antriebs-Schrittdaten, wie z.B. Position, Geschwindigkeit, Kraft usw. können eingestellt und angezeigt werden.
- Die Schrittdaten können auf ein und derselben Seite eingestellt und der Antrieb getestet werden.
- Kann für JOG und gleichmäßiges Verfahren verwendet werden.

### Beispiel einer Oberfläche im "Normal Mode Mode"

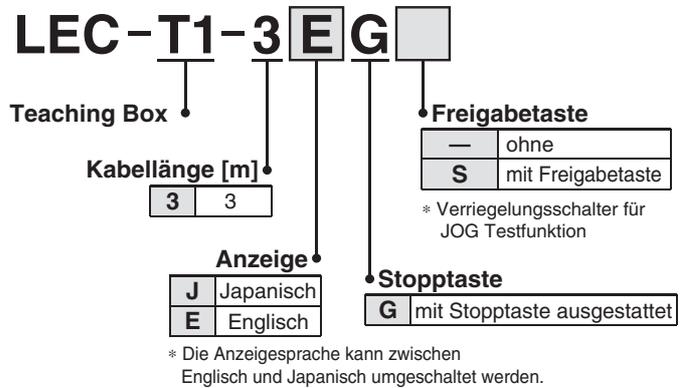


### Detaileinstellung

- Detaildarstellung der Schrittdaten
- Überwachung von Signalen und Status
- Einstellung der Parameter
- JOG und gleichmäßiges Verfahren, zurück zum Ausgangspunkt, Testbetrieb und Test der Ausgänge können durchgeführt werden.



## Bestellschlüssel



### Standardfunktionen

- Anzeige chinesischer Zeichen
- Stopptaste

### Option

- Freigabetaste

## Technische Daten

Position	Beschreibung
Schalter	Stopptaste, Freigabetaste (Option)
Kabellänge [m]	3
Schutzklasse	IP64 (außer Stecker)
Betriebstemperaturbereich [°C]	5 bis 50
Luftfeuchtigkeit [%RH]	max. 90 (keine Kondensation)
Gewicht [g]	350 (außer Kabel)

### CE-konforme Produkte

Die Erfüllung der EMV-Richtlinie der Teaching Box wurde nur mit dem LECP6-Controller und dem entsprechenden Antrieb geprüft.

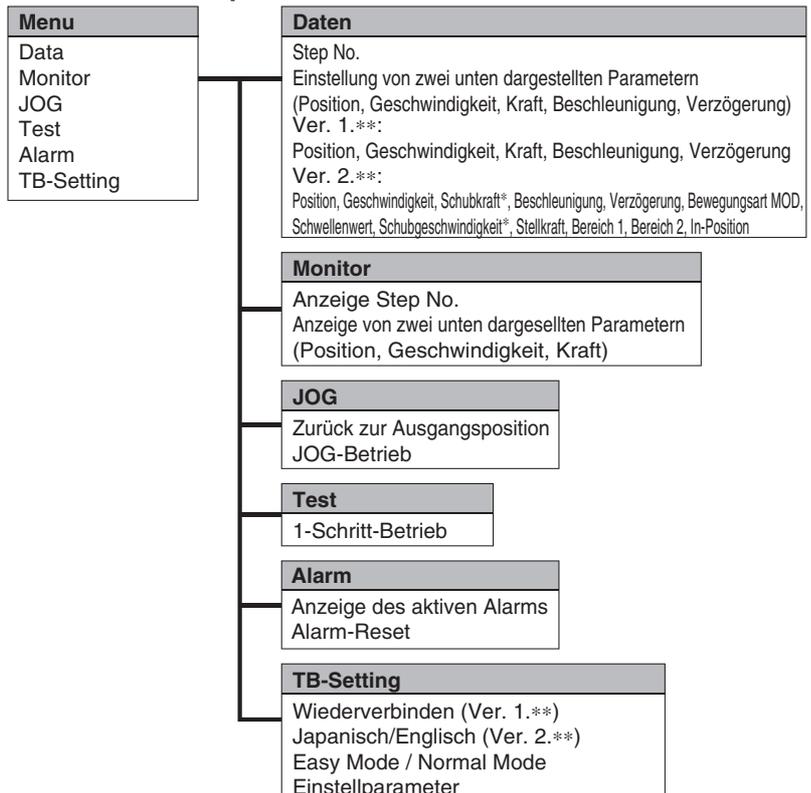
### UL-konforme Produkte

In Fällen, in denen UL-Konformität gefordert wird, sind elektrische Antriebe und Endstufen mit einer Spannungsversorgung Klasse 2 UL1310 zu verwenden.

## Easy Mode

Funktion	Beschreibung
Step Data	• Einstellen der Schrittdaten
JOG	• JOG-Betrieb • Zurück zur Ausgangsposition
Test	• 1-Schritt-Betrieb • Zurück zur Ausgangsposition
Monitor	• Anzeige der Achse und Schrittdaten-Nummer • Anzeige von zwei ausgewählten Parametern aus Position, Geschwindigkeit, Kraft
Alarm	• Anzeige des aktiven Alarms • Alarm-Reset
TB-Setting	• Wiederverbinden • Einstellung einfacher/normaler Modus • Einstellung der Schrittdaten und Parameterwahl für Überwachungsfunktion

## Aufbau der Menüpunkte

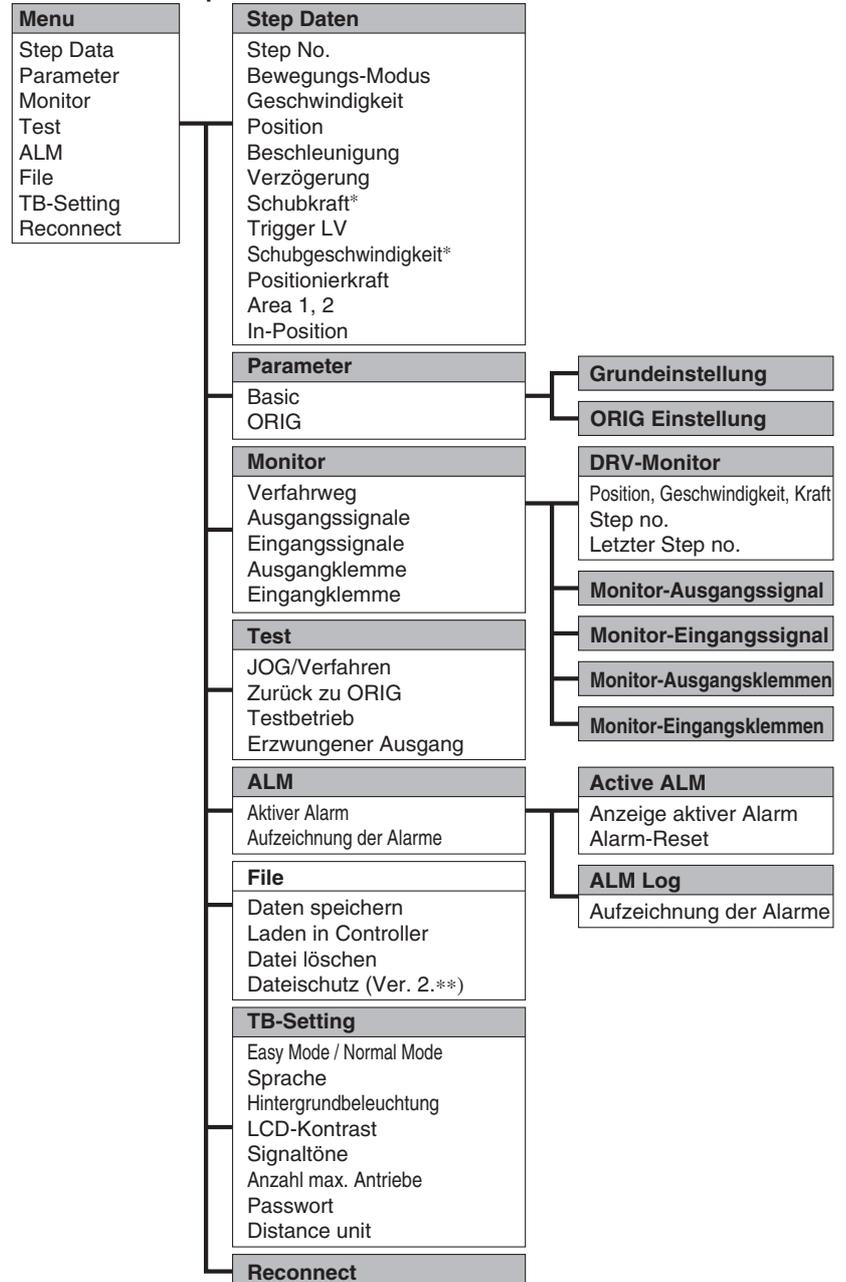


\* "Pushing-Modus" ist nicht für die LEM Serie verfügbar.

## Normal Mode

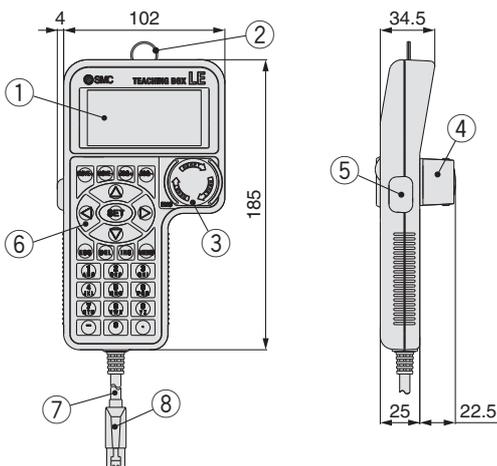
Funktion	Beschreibung
Step Data	• Schrittdaten-Einstellung
Parameter	• Parametereinstellung
Test	<ul style="list-style-type: none"> <li>• JOG-Betrieb/Konstante-Rate-Bewegung</li> <li>• Zurück zur Ausgangsposition</li> <li>• Testbetrieb (max. 5 Schrittdaten spezifizieren und in Betrieb nehmen)</li> <li>• Erzwungener Ausgang (erzwungener Signalausgabe, erzwungener Klemmeausgabe)</li> </ul>
Monitor	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Antriebsüberwachung</li> <li>• Ausgangssignal-Überwachung</li> <li>• Eingangssignal-Überwachung</li> <li>• Ausgangsklemmen-Überwachung</li> <li>• Eingangsklemmen-Überwachung</li> </ul>
ALM	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Aktive Alarmanzeige (Alarm-Reset)</li> <li>• Anzeige Alarm-Log-Aufzeichnung</li> </ul>
File	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Daten speichern Schrittdaten und Parameter des Controllers, der für die Kommunikation verwendet wird, speichern (vier Dateien können gespeichert werden, wobei ein Schrittdaten- und Parametersatz als eine Datei gespeichert wird).</li> <li>• Laden in Controller Lädt die in der Teaching Box gespeicherten Daten in den Controller, der für die Kommunikation verwendet wird.</li> <li>• Gespeicherte Daten löschen</li> <li>• Dateischutz (Ver. 2.**)</li> </ul>
TB-Setting	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Anzeigeneinstellung Easy Mode / Normal Mode</li> <li>• Spracheneinstellung (Japanisch/Englisch)</li> <li>• Einstellung der Hintergrundbeleuchtung</li> <li>• Einstellung des LCD-Kontrasts</li> <li>• Signaltone-Einstellung</li> <li>• Max. Verbindungsachse</li> <li>• Distanzeinheit (mm/Zoll)</li> </ul>
Reconnect	• Wiederverbinden

### Aufbau der Menüpunkte



\* "Pushing-Modus" ist nicht für die LEM Serie verfügbar.

## Abmessungen



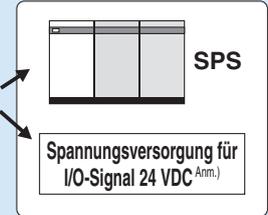
Pos.	Beschreibung	Funktion
1	LCD	LCD-Bildschirm (mit Hintergrundbeleuchtung)
2	Ring	Schlüsseling zum Befestigen der Teaching Box
3	Stopptaste	Durch Drücken der Taste wird der Betrieb gestoppt. Die Entriegelung erfolgt durch Drehen nach rechts.
4	Stopptastenschutz	Schutz für den Stoppschalter
5	Freigabetaste (Option)	Verhindert unbeabsichtigten Betrieb (unerwarteten Betrieb) der JOG-Testfunktion. Andere Funktionen, wie Datenänderung, werden nicht abgedeckt.
6	Tastschalter	Tasten für Eingabe
7	Kabel	Länge: 3 m
8	Stecker	Stecker, zum Anschluß an die LEC-Controller (Stecker CN4).

## Systemaufbau/allgemein verwendbarer I/O

- Elektrischer Antrieb/ Ausführung mit niedrigem Gehäusequerschnitt Serie LEM

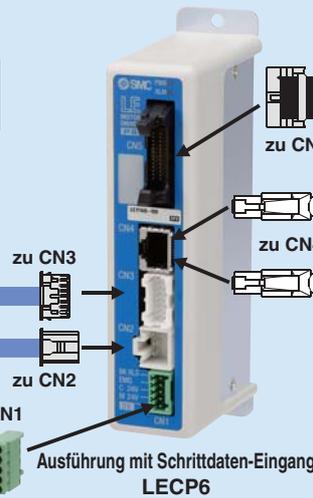


vom Kunden zu stellen



- I/O-Kabel Seite 68

Controller-Ausführung	Bestell-Nr.
LECP6	LEC-CN5-□



vom Kunden zu stellen

Spannungsversorgung für Controller 24 VDC<sup>Anm.)</sup>

Anm.) In Fällen, in denen UL-Konformität gefordert wird, sind elektrische Antriebe und Controller mit einer Spannungsversorgung Klasse 2 UL1310 zu verwenden.

- Spannungsversorgungsstecker Seite 61 (Zubehör)

<verwendbare Kabelgröße>  
AWG20 (0.5 mm<sup>2</sup>)

- Spannungsversorgungsanschluss Seite 64

Controller-Ausführung	Anschlussmethode
LECP6 (Ausführung mit Schrittdaten-Eingang)	Spannungsversorgungsstecker (Zubehör)

- Antriebskabel\* Seite 67

Controller-Ausführung	Standardkabel	Robotic-Kabel
LECP6 (Ausführung mit Schrittdaten-Eingang)	LE-CP-□-S	LE-CP-□

Die \* Markierung: Kann für den Antrieb im "Bestellschlüssel" integriert werden.

- Touch-Bedienerschnittstelle (vom Kunden zu stellen)

GP4501T/GP3500T

Hersteller: Digital Electronics Corp.

**Pro-face**  
for the best interface



Cockpit-Elemente können kostenlos über die Pro-face-Webseite heruntergeladen werden. Bei Verwendung von Cockpit-Elementen kann die Einstellung über die Touch-Bedienerschnittstelle erfolgen.

### Option

- Teaching Box Seite 70

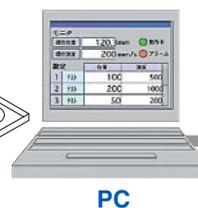
(mit 3m-Kabel)  
Bestell-Nr.: LEC-T1-3EG□



- Controller-Einstellset Seite 69

Controller-Einstellset  
(Kommunikationskabel, Umsetzer und USB-Kabel sind inbegriffen.)  
Bestell-Nr.: LEC-W2

oder



Kommunikationskabel (3 m)

● USB-Kabel (A-mini-B-Ausführung) (0.3 m)

## Kompatible elektrische Antriebe:



Elektrischer Greifer  
Serie **LEH**



Elektrischer Kompaktschlitten  
Serie **LES**



Elektrischer Zylinder/  
mit Führungsstange  
Serie **LEffY**



Elektrischer Antrieb/  
Schwenkausführung  
Serie **LER**



Elektrischer Antrieb/  
mit Kugelumlauführung  
Serie **LEF**



Elektrischer Antrieb/  
Miniaturausführung  
Serie **LEP**



Elektrischer Antrieb/  
mit Kugelumlauführung  
Serie **LEL**

Zentrale:

**TBT Technisches Büro Traffa e.K.**

Theodor-Heuss-Str. 8

D- 71336 Waiblingen

Tel.: +49 (0) 71 51 / 604 24 -0

Fax.: +49 (0) 71 51 / 604 24 40

E-Mail: [info@traffa.de](mailto:info@traffa.de)

Web: [www.traffa.de](http://www.traffa.de)

NL Bayern:

**TBT Technisches Büro Traffa e.K.**

Schöneckerstr. 4

D- 91522 Ansbach

Tel.: +49 (0) 981 / 48 78 66-50

Fax.: +49 (0) 981 / 48 78 66-55

E-Mail: [mail@traffa.de](mailto:mail@traffa.de)

Web: [www.traffa.de](http://www.traffa.de)